

SON-2117

PATENT APPLICATION

IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

In the Patent Application of
Yukihiko MOGI et al.

Group Art Unit: To Be Assigned

Serial No. To Be Assigned

Examiner: To Be Assigned

Filed: June 6, 2001

For: FIR FILTER AND SETTING METHOD OF
COEFFICIENT THEREOF



CLAIM TO PRIORITY UNDER 35 U.S.C. 119

Commissioner for Patents
Washington, D.C. 20231

Sir:

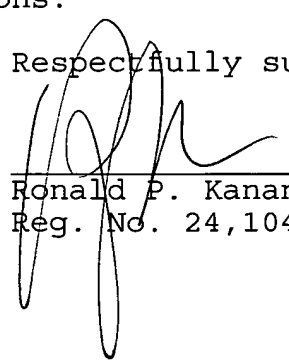
The benefit of the filing date of the following prior application filed in the following foreign country is hereby requested and the right of priority provided under 35 U.S.C. 119 is hereby claimed:

Japanese Patent Appl. No. P2000-175579 filed June 7, 2000

In support of this claim, filed herewith is a certified copy of said original foreign applications.

Respectfully submitted,

Dated: June 6, 2001



Ronald P. Kananen
Reg. No. 24,104

RADER, FISHMAN & GRAUER P.L.L.C.
1233 20TH Street, NW
Suite 501
Washington, DC 20036
202-955-3750-Phone
202-955-3751 - Fax
Customer No. 23353

401P0827 US00

日 本 国 特 許 庁
PATENT OFFICE
JAPANESE GOVERNMENT

11046 U.S. PTO
09/874061
06/06/01

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されて
いる事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed
with this Office.

出 願 年 月 日
Date of Application:

2000年 6月 7日

出 願 番 号
Application Number:

特願2000-175579

出 願 人
Applicant(s):

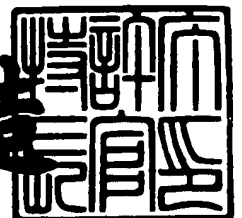
ソニー株式会社

CERTIFIED COPY OF
PRIORITY DOCUMENT

2001年 4月13日

特許庁長官
Commissioner,
Patent Office

及 川 耕 造



出証番号 出証特2001-3029845

【書類名】 特許願
【整理番号】 9900867930
【提出日】 平成12年 6月 7日
【あて先】 特許庁長官殿
【国際特許分類】 H03H 17/02
H03H 17/06

【発明者】

【住所又は居所】 東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニー株式会社
内

【氏名】 茂木 幸彦

【発明者】

【住所又は居所】 東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニー株式会社
内

【氏名】 西堀 一彦

【特許出願人】

【識別番号】 000002185

【氏名又は名称】 ソニー株式会社

【代表者】 出井 伸之

【代理人】

【識別番号】 100094053

【弁理士】

【氏名又は名称】 佐藤 隆久

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 014890

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 9707389

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 F I R フィルタおよびその係数の設定方法

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ に関連付けられている F I R フィルタであって、

上記フィルタ係数が、上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより設定されている

F I R フィルタ。

【請求項 2】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ およびイコライザの伝達関数 $K(z)$ に関連付けられている F I R フィルタであって、

上記フィルタ係数が、上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性に基づいて設定されている

F I R フィルタ。

【請求項 3】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ に関連付けられている F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、

上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより、上記フィルタ係数を算出する

F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 4】 上記重みつき近似は、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを用いて、所望の特性に対して行う請求項 3 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 5】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ およびイコライザの伝達関数 $K(z)$ に関連付けられている F I R フィルタ

のフィルタ係数の設定方法であって、

上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性により上記フィルタ係数を算出する

F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 6】 上記重みつき近似は、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを用いて、所望の特性に対して行う請求項 5 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 7】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっている F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって

周波数の振幅特性の極値点から振幅特性を補間する補間多項式を生成する第 1 ステップと、

上記第 1 ステップで得られた補間多項式から求められた振幅特性から新しい極値点を決定する第 2 ステップと、

上記第 1 ステップおよび第 2 ステップを繰り返し、極値の位置が所望の範囲内に近似されたか否かを判断する第 3 ステップと、

上記第 3 ステップで近似された振幅特性から上記フィルタ係数を求める第 4 ステップと

を有する F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 8】 上記第 1 ステップを行う前に、少なくとも F I R フィルタの設定、バンドの設定、プリフィルタの係数の設定、初期極値点の設定を行う初期設定ステップ

を有する請求項 7 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 9】 上記第 2 ステップおよび第 3 ステップでは、補間に用いた極値点から計算される重みつき近似誤差の極値を近似帯域全体にわたり探し求め、求めた極値を新しい極値点とし、極値の位置が変化しなくなったときに最適近似が得られたと判断する

請求項 7 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 1 0】 上記第 4 ステップでは、上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより上記フィルタ係数を算出する

請求項 7 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 1 1】 上記第 4 ステップでは、上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性により上記フィルタ係数を算出する

請求項 7 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 1 2】 上記重みつき近似は、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを用いて、所望の特性に対して行う

請求項 1 0 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 1 3】 上記重みつき近似は、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを用いて、所望の特性に対して行う

請求項 1 1 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 1 4】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ に関連付けられている F I R フィルタであって、

上記フィルタ係数が、上記タップ数を可変とし、バンドを固定した場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより設定されている

F I R フィルタ。

【請求項 1 5】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ およびイコライザの伝達関数 $K(z)$ に関連付けられている F I R フィルタであって、

上記フィルタ係数が、上記タップ数を可変とし、バンドを固定した場合に、阻

止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性に基づいて設定されている

F I R フィルタ。

【請求項 1 6】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ に関連付けられている F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、

上記タップ数を可変とし、バンドを固定した場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより、上記フィルタ係数を算出する

F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 1 7】 上記重みつき近似は、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを用いて、所望の特性に対して行う

請求項 1 6 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 1 8】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ およびイコライザの伝達関数 $K(z)$ に関連付けられている F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、

上記タップ数を可変とし、バンドを固定した場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性により上記フィルタ係数を算出する

F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 1 9】 上記重みつき近似は、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを用いて、所望の特性に対して行う

請求項 1 8 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 2 0】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、タップ数に変更可能で、バンドが固定されている F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、

周波数の振幅特性の極値点から振幅特性を補間する補間多項式を生成する第 1 ステップと、

上記第 1 ステップで得られた補間多項式から求められた振幅特性から新しい極値点を決定する第 2 ステップと、

上記第 1 ステップおよび第 2 ステップを繰り返し、極値の位置が所望の範囲内に近似されたか否かを判断する第 3 ステップと、

上記第 3 ステップで近似された振幅特性から阻止域の減衰量を調べる第 4 ステップと、

調べた減衰量と指定した阻止域の減衰量を比較し、比較結果が所定の条件を満足しているか否かを判断する第 5 ステップと、

上記第 5 ステップの比較結果が所定の条件を満足していない場合にタップ数を変更する第 6 ステップと、

上記第 5 ステップで所定の条件を満足した上記第 3 ステップにより近似された振幅特性から上記フィルタ係数を求める第 7 ステップと

を有する F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 2 1】 上記第 1 ステップを行う前に、少なくとも F I R フィルタの設定、バンドの設定、プリフィルタの係数の設定、初期極値点の設定、阻止域の減衰量の指定を行う初期設定ステップ

を有する請求項 2 0 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 2 2】 上記第 4 ステップでは、阻止域における最小の減衰量を調べ、

上記第 6 ステップではタップ数を増やす

請求項 2 0 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 2 3】 上記第 7 ステップでは、上記タップ数を可変とし、バンドを固定した場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に

関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより、上記フィルタ係数を算出する

請求項 2 0 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 2 4】 上記第 7 ステップでは、上記タップ数を可変とし、バンドを固定した場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性により上記フィルタ係数を算出する

請求項 2 0 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 2 5】 上記重みつき近似は、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを用いて、所望の特性に対して行う

請求項 2 3 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 2 6】 上記重みつき近似は、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを用いて、所望の特性に対して行う

請求項 2 4 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 2 7】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ に関連付けられている F I R フィルタであって、

上記フィルタ係数が、上記タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより設定されている

F I R フィルタ。

【請求項 2 8】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ およびイコライザの伝達関数 $K(z)$ に関連付けられている F I R フィルタであって、

上記フィルタ係数が、上記タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性に基づいて設定されている

F I R フィルタ。

【請求項 2 9】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ に関連付けられている F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、

上記タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより、上記フィルタ係数を算出する

F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 3 0】 上記重みつき近似は、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを用いて、所望の特性に対して行う

請求項 2 9 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 3 1】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ およびイコライザの伝達関数 $K(z)$ に関連付けられている F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、

上記タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性により上記フィルタ係数を算出する

F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 3 2】 上記重みつき近似は、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを用いて、所望の特性に対して行

う

請求項 3 1 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 3 3】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、

周波数の振幅特性の極値点から振幅特性を補間する補間多項式を生成する第 1 ステップと、

上記第 1 ステップで得られた補間多項式から求められた振幅特性から新しい極値点を決定する第 2 ステップと、

上記第 1 ステップおよび第 2 ステップを繰り返し、極値の位置が所望の範囲内に近似されたか否かを判断する第 3 ステップと、

上記第 3 ステップで近似された振幅特性から阻止域の減衰量を調べる第 4 ステップと、

調べた減衰量と指定した阻止域の減衰量を比較し、比較結果が所定の条件を満足しているか否かを判断する第 5 ステップと、

上記第 5 ステップの比較結果が所定の条件を満足していない場合にバンドの設定を変更する第 6 ステップと、

上記第 5 ステップで所定の条件を満足した上記第 3 ステップにより近似された振幅特性から上記フィルタ係数を求める第 7 ステップと

を有する F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 3 4】 上記第 1 ステップを行う前に、少なくとも F I R フィルタの設定、バンドの設定、プリフィルタの係数の設定、初期極値点の設定、阻止域の減衰量の指定を行う初期設定ステップ

を有する請求項 3 3 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 3 5】 上記第 4 ステップでは、阻止域における最小の減衰量を調べる

請求項 3 3 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 3 6】 上記第 7 ステップでは、上記タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応

答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより、上記フィルタ係数を算出する

請求項 3 3 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 3 7】 上記第 7 ステップでは、上記タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性により上記フィルタ係数を算出する

請求項 3 3 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 3 8】 上記重みつき近似は、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを用いて、所望の特性に対して行う

請求項 3 6 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 3 9】 上記重みつき近似は、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを用いて、所望の特性に対して行う

請求項 3 7 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 4 0】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ に関連付けられている F I R フィルタであって、

上記フィルタ係数が、上記タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより設定されている

F I R フィルタ。

【請求項 4 1】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ およびイコライザの伝達関数 $K(z)$ に関連付けられている F I R フィルタであって、

上記フィルタ係数が、上記タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性に基づいて設定されている

F I R フィルタ。

【請求項 4 2】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ に関連付けられている F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、

上記タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより、上記フィルタ係数を算出する

F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 4 3】 上記重みつき近似は、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを用いて、所望の特性に対して行う

請求項 4 2 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 4 4】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ およびイコライザの伝達関数 $K(z)$ に関連付けられている F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、

上記タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性により上記フィルタ係数を算出する

F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 4 5】 上記重みつき近似は、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを用いて、所望の特性に対して行

う

請求項 4 4 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 4 6】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、

周波数の振幅特性の極値点から振幅特性を補間する補間多項式を生成する第 1 ステップと、

上記第 1 ステップで得られた補間多項式から求められた振幅特性から新しい極値点を決定する第 2 ステップと、

上記第 1 ステップおよび第 2 ステップを繰り返し、極値の位置が所望の範囲内に近似されたか否かを判断する第 3 ステップと、

上記第 3 ステップで近似された振幅特性から阻止域の減衰量を調べる第 4 ステップと、

調べた減衰量と指定した阻止域の減衰量を比較し、比較結果が所定の条件を満足しているか否かを判断する第 5 ステップと、

上記第 5 ステップの比較結果が所定の条件を満足していない場合にバンドの設定を変更する第 6 ステップと、

上記第 6 ステップでバンド変更後、現在のタップ数で阻止域の減衰量を満足できるか否かを判断する第 7 ステップと、

上記第 7 ステップで満足していないと判断した場合に、タップ数を変更する第 8 ステップと、

上記第 5 ステップで所定の条件を満足した上記第 3 ステップにより近似された振幅特性から上記フィルタ係数を求める第 9 ステップと

を有する F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 4 7】 上記第 1 ステップを行う前に、少なくとも F I R フィルタの設定、バンドの設定、プリフィルタの係数の設定、初期極値点の設定、阻止域の減衰量の指定を行う初期設定ステップ

を有する請求項 4 6 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 4 8】 上記第 4 ステップでは、阻止域における最小の減衰量を調べ、

上記第 8 ステップではタップ数を増やす

請求項 4 6 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 4 9】 上記第 9 ステップでは、上記タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより、上記フィルタ係数を算出する

請求項 4 6 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 5 0】 上記第 9 ステップでは、上記タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性により上記フィルタ係数を算出する

請求項 4 6 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 5 1】 上記重みつき近似は、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを用いて、所望の特性に対して行う

請求項 4 9 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 5 2】 上記重みつき近似は、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを用いて、所望の特性に対して行う

請求項 5 0 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 5 3】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ に関連付けられている F I R フィルタであって、

上記フィルタ係数が、上記タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足し、かつ遷移域の指定周波数の減衰量を通過する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望

の特性に対して重みつき近似を行うことにより設定されている

F I R フィルタ。

【請求項 5 4】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ およびイコライザの伝達関数 $K(z)$ に関連付けられている F I R フィルタであって、

上記フィルタ係数が、上記タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足し、かつ遷移域の指定周波数の減衰量を通過する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性に基づいて設定されている

F I R フィルタ。

【請求項 5 5】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ に関連付けられている F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、

上記タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足し、かつ遷移域の指定周波数の減衰量を通過する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより、上記フィルタ係数を算出する

F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 5 6】 上記重みつき近似は、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを用いて、所望の特性に対して行う

請求項 5 5 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 5 7】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ およびイコライザの伝達関数 $K(z)$ に関連付けられている F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、

上記タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足し、かつ遷移域の指定周波数の減衰量を通過する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性により上記フィルタ係数を算出する

FIRフィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 5 8】 上記重みつき近似は、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを用いて、所望の特性に対して行う

請求項 5 7 記載の FIR フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 5 9】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な FIR フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、

周波数の振幅特性の極値点から振幅特性を補間する補間多項式を生成する第 1 ステップと、

上記第 1 ステップで得られた補間多項式から求められた振幅特性から新しい極値点を決定する第 2 ステップと、

上記第 1 ステップおよび第 2 ステップを繰り返し、極値の位置が所望の範囲内に近似されたか否かを判断する第 3 ステップと、

上記第 3 ステップで近似された振幅特性から阻止域の減衰量を調べる第 4 ステップと、

上記第 4 ステップで調べた減衰量と指定した阻止域の減衰量を比較し、比較結果が所定の条件を満足しているか否かを判断する第 5 ステップと、

上記第 5 ステップの比較結果が所定の条件を満足していない場合にバンドの設定を変更する第 6 ステップと、

上記第 5 ステップで所定の条件を満足した遷移域の指定周波数の減衰量を調べる第 7 ステップと、

上記第 7 ステップで調べた遷移域の指定周波数の減衰量と指定した遷移域の減衰量を比較し、比較結果が所定の条件を満足しているか否かを判断する第 8 ステ

ップと、

上記第 7 ステップの比較結果が所定の条件を満足していない場合にバンドの設定を変更する第 9 ステップと、

上記第 7 ステップで所定の条件を満足した近似された振幅特性から上記フィルタ係数を求める第 1 0 ステップと

を有する F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 6 0】 上記第 1 ステップを行う前に、少なくとも F I R フィルタの設定、バンドの設定、プリフィルタの係数の設定、初期極値点の設定、阻止域の減衰量の指定、遷移域の指定周波数での減衰量の指定を行う初期設定ステップを有する請求項 5 9 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 6 1】 上記第 4 ステップでは、阻止域における最小の減衰量を調べる

請求項 5 9 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 6 2】 上記第 1 0 ステップでは、上記タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足し、かつ遷移域の指定周波数の減衰量を通過する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより、上記フィルタ係数を算出する

請求項 5 9 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 6 3】 上記第 1 0 ステップでは、上記タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足し、かつ遷移域の指定周波数の減衰量を通過する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性により上記フィルタ係数を算出する

請求項 5 9 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 6 4】 上記重みつき近似は、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを用いて、所望の特性に対して行う

請求項 6 2 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 6 5】 上記重みつき近似は、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを用いて、所望の特性に対して行う

請求項 6 3 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 6 6】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ に関連付けられている F I R フィルタであって、

上記フィルタ係数が、上記タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足し、かつ遷移域の指定周波数の減衰量を通過する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより設定されている

F I R フィルタ。

【請求項 6 7】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ およびイコライザの伝達関数 $K(z)$ に関連付けられている F I R フィルタであって、

上記フィルタ係数が、上記タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足し、かつ遷移域の指定周波数の減衰量を通過する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性に基づいて設定されている

F I R フィルタ。

【請求項 6 8】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ に関連付けられている F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、

上記タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足し、かつ遷移域の指定周波数の減衰量を通過する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつ

き近似を行うことにより、上記フィルタ係数を算出する

F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 6 9】 上記重みつき近似は、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを用いて、所望の特性に対して行う

請求項 6 8 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 7 0】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ およびイコライザの伝達関数 $K(z)$ に関連付けられている F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、

上記タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足し、かつ遷移域の指定周波数の減衰量を通過する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性により上記フィルタ係数を算出する

F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 7 1】 上記重みつき近似は、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを用いて、所望の特性に対して行う

請求項 7 0 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 7 2】 インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、

周波数の振幅特性の極値点から振幅特性を補間する補間多項式を生成する第 1 ステップと、

上記第 1 ステップで得られた補間多項式から求められた振幅特性から新しい極値点を決定する第 2 ステップと、

上記第 1 ステップおよび第 2 ステップを繰り返し、極値の位置が所望の範囲内に近似されたか否かを判断する第 3 ステップと、

上記第 3 ステップで近似された振幅特性から阻止域の減衰量を調べる第 4 ステップと、

上記第 4 ステップで調べた減衰量と指定した阻止域の減衰量を比較し、比較結果が所定の条件を満足しているか否かを判断する第 5 ステップと、

上記第 5 ステップの比較結果が所定の条件を満足していない場合にバンドの設定を変更する第 6 ステップと、

上記第 6 ステップでバンド変更後、現在のタップ数で阻止域の減衰量を満足できるか否かを判断する第 7 ステップと、

上記第 7 ステップで満足できないと判断した場合にタップ数を変更する第 8 ステップと、

上記第 5 ステップで所定の条件を満足した遷移域の指定周波数の減衰量を調べる第 9 ステップと、

上記第 9 ステップで調べた遷移域の指定周波数の減衰量と指定した遷移域の減衰量を比較し、比較結果が所定の条件を満足しているか否かを判断する第 10 ステップと、

上記第 10 ステップの比較結果が所定の条件を満足していない場合にバンドの設定を変更する第 11 ステップと、

上記第 11 ステップでバンド変更後、現在のタップ数で遷移域の指定周波数を通過させることができるか否かを判断する第 12 ステップと、

上記第 12 ステップで通過させることができないと判断した場合にタップ数を変更する第 13 ステップと、

上記第 10 ステップで所定の条件を満足した近似された振幅特性から上記フィルタ係数を求める第 14 ステップと

を有する F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 7 3】 上記第 1 ステップを行う前に、少なくとも F I R フィルタの設定、バンドの設定、プリフィルタの係数の設定、初期極値点の設定、阻止域の減衰量の指定、遷移域の指定周波数での減衰量の指定を行う初期設定ステップを有する請求項 7 2 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 7 4】 上記第 4 ステップでは、阻止域における最小の減衰量を調べ、

上記第 8 ステップおよび第 1 3 ステップではタップ数を増やす

請求項 7 2 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 7 5】 上記第 1 4 ステップでは、上記タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足し、かつ遷移域の指定周波数の減衰量を通過する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより、上記フィルタ係数を算出する

請求項 7 2 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 7 6】 上記第 1 4 ステップでは、上記タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足し、かつ遷移域の指定周波数の減衰量を通過する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性により上記フィルタ係数を算出する

請求項 7 2 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 7 7】 上記重みつき近似は、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを用いて、所望の特性に対して行う

請求項 7 5 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【請求項 7 8】 上記重みつき近似は、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを用いて、所望の特性に対して行う

請求項 7 6 記載の F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法。

【発明の詳細な説明】

【 0 0 0 1 】

【発明の属する技術分野】

本発明は、デジタル信号処理に必要な F I R フィルタおよびその係数の設定方法に関するものである。

【 0 0 0 2 】

【従来の技術】

画像や音声のデジタル信号処理では、フィルタ処理がよく使われる。そのフィルタ処理に使われるフィルタは、有限のタップ数で直線位相を持つという特徴から直線位相 F I R (Finite Impulse Response ; 有限インパルス応答) フィルタがよく利用される。

【 0 0 0 3 】

図 1 は、直線位相 F I R フィルタのトランスバーサル型回路構成を示す図である。

この直線位相 F I R フィルタ 1 は、図 1 に示すように、入力端子 T I N に対して縦続接続されシフトレジスタを構成する $(n-1)$ 個の遅延器 $2-1 \sim 2-n-1$ と、入力端子 T I N に入力された信号および各遅延器 $2-1 \sim 2-n-1$ の出力信号に対してそれぞれフィルタ係数 $h(0) \sim h(n-1)$ を乗算する n 個の乗算器 $3-1 \sim 3-n$ と、 n 個の乗算器 $3-1 \sim 3-n$ の出力信号を加算し出力端子 T O U T に出力する加算器 4 により構成される。

【 0 0 0 4 】

このような直線位相 F I R フィルタの代表的な設計法としては、たとえば Parks, T.W. and McClellan, J.H. らが直線位相 F I R フィルタに適用したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムが知られている (Parks, T.W. and McClellan, J.H.: "Chebyshev Approximation for Nonrecursive Digital Filters with Linear Phase", IEEE Trans. Circuit Theory, CT-19, 2, pp.189-194, 1972、および Rabiner, L.R., McClellan, J.H. and Parks, T.W.: "FIR Digital Filter Design Techniques Using Weighted Chebyshev Approximation", Proc. IEEE, Vol 63, April, pp.595-610, 1975 参照)。

【 0 0 0 5 】

レムズ交換アルゴリズムは、所望の振幅特性に対して重みつき近似誤差が等リブルな形になるように近似するアルゴリズムである。

【 0 0 0 6 】

ところで、直線位相 F I R フィルタを用いたフィルタ処理の応用にサンプリン

グレート変換を利用した画像の解像度変換がある。

この解像度変換では、インタポレータ（補間器）とデシメータ（間引き器）と直線位相FIRフィルタを要素技術とするマルチレートフィルタを使用する（たとえば貴家仁志著，「マルチレート信号処理」，昭晃堂，1997 参照）。

【0007】

マルチレートフィルタでは、一般に直線位相FIRフィルタをインタポレータに合わせてポリフェーズ分解して使用する。インタポレータとデシメータは共に周期的時不変システムであり、時不変システムとは異なる特性を持つ。

そのインタポレータの周期的時不変性が原因で、画像の解像度変換ではチェス盤歪みと呼ばれる格子上の歪みが起きてしまう。

【0008】

そこで、原田、貴家は、チェス盤歪みを回避する条件をフィルタの零点配置から考察した（原田康裕、貴家仁志：“チェス盤歪みを伴わないマルチレートフィルタとその零点配置について”，信学技法CAS96-78，pp1-6，1997-01）。

【0009】

チェス盤歪みを伴わないマルチレートフィルタの伝達関数 $H(z)$ は、何らかの方法で設計された直線位相FIRフィルタ（以後、イコライザと呼ぶ）の伝達関数 $K(z)$ に、あとからチェス盤歪みを回避するため零点の伝達関数 $Z(z)$ を乗算することによって求められる。

【0010】

【数1】

$$H(z) = Z(z) \cdot K(z) \quad \dots (1)$$

【0011】

【数2】

$$Z(z) = 1 + z^{-1} + z^{-2} + \dots + z^{-(U-1)} \quad \dots (2)$$

【0012】

ここで、チェス盤歪みを回避するための零点の伝達関数 $Z(z)$ のように、あらかじめ固定されている直線位相FIRフィルタをプリフィルタと呼ぶことにする。

【 0 0 1 3 】

図 2 に、レムズ交換アルゴリズムで設計したイコライザにプリフィルタを乗算してチェス盤歪みを回避したマルチレートフィルタの周波数応答と重みつき近似誤差の一例を示す。

【 0 0 1 4 】

【発明が解決しようとする課題】

しかし、上記の方法によるチェス盤歪みの回避方法には次のような不利益がある。

すなわち、従来方法で設計された伝達関数 $H(z)$ のマルチレートフィルタは、図 2 (C) に示すように、レムズ交換アルゴリズムで設計した重みつき近似誤差の等リプルが崩れてしまう。

また、従来方法で設計されたマルチレートフィルタは、図 2 (B) に示すように、通過域の利得が一定値ではなく、右端が減衰している。

【 0 0 1 5 】

このようなフィルタを使って解像度変換を行うと、画像の輪郭がぼけてしまい、画質に影響する。

この通過域の減衰は、フィルタ係数を増やしても回避することはできない。

【 0 0 1 6 】

本発明は、かかる事情に鑑みてなされたものであり、その目的は、重みつき近似誤差の等リプルが崩れてしまうことがなく、また、通過域の利得を略一定値に保持できる F I R フィルタおよびその係数の設定方法を提供することにある。

【 0 0 1 7 】

【課題を解決するための手段】

上記目的を達成するため、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ に関連付けられている F I R フィルタであって、上記フィルタ係数が、上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより設定されている。

【 0 0 1 8 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ およびイコライザの伝達関数 $K(z)$ に関連付けられている F I R フィルタであって、上記フィルタ係数が、上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性に基づいて設定されている。

【 0 0 1 9 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ に関連付けられている F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより、上記フィルタ係数を算出する。

【 0 0 2 0 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ およびイコライザの伝達関数 $K(z)$ に関連付けられている F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性により上記フィルタ係数を算出する。

【 0 0 2 1 】

また、本発明では、上記重みつき近似は、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを用いて、所望の特性に対して行う。

【 0 0 2 2 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっている F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、周波数の振幅特性の極値点から振幅特性を補間する補間多項式を生成する第 1 ステップと、上記第 1 ステップで得られた補間多項式から求められた振幅特性か

ら新しい極値点を決定する第2ステップと、上記第1ステップおよび第2ステップを繰り返し、極値の位置が所望の範囲内に近似されたか否かを判断する第3ステップと、上記第3ステップで近似された振幅特性から上記フィルタ係数を求める第4ステップとを有する。

【0023】

また、本発明では、上記第1ステップを行う前に、少なくともFIRフィルタの設定、バンドの設定、プリフィルタの係数の設定、初期極値点の設定を行う初期設定ステップを有する。

【0024】

また、本発明では、上記第2ステップおよび第3ステップでは、補間に用いた極値点から計算される重みつき近似誤差の極値を近似帯域全体にわたり探し求め、求めた極値を新しい極値点とし、極値の位置が変化しなくなったときに最適近似が得られたと判断する。

【0025】

また、本発明では、上記第4ステップでは、上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより、上記フィルタ係数を算出する。

【0026】

また、本発明では、上記第4ステップでは、上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性により上記フィルタ係数を算出する。

【0027】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ に関連付けられているFIRフィルタであって、上記フィルタ係数が、上記タップ数を可変とし、バンドを固定した場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより設定されている。

【 0 0 2 8 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ およびイコライザの伝達関数 $K(z)$ に関連付けられている F I R フィルタであって、上記フィルタ係数が、上記タップ数を可変とし、バンドを固定した場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性に基づいて設定されている。

【 0 0 2 9 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ に関連付けられている F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、上記タップ数を可変とし、バンドを固定した場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより、上記フィルタ係数を算出する。

【 0 0 3 0 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ およびイコライザの伝達関数 $K(z)$ に関連付けられている F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、上記タップ数を可変とし、バンドを固定した場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性により上記フィルタ係数を算出する。

【 0 0 3 1 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、タップ数に変更可能で、バンドが固定されている

F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、周波数の振幅特性の極値点から振幅特性を補間する補間多項式を生成する第 1 ステップと、上記第 1 ステップで得られた補間多項式から求められた振幅特性から新しい極値点を決定する第 2 ステップと、上記第 1 ステップおよび第 2 ステップを繰り返し、極値の位置が所望の範囲内に近似されたか否かを判断する第 3 ステップと、上記第 3 ステップで近似された振幅特性から阻止域の減衰量を調べる第 4 ステップと、調べた減衰量と指定した阻止域の減衰量を比較し、比較結果が所定の条件を満足しているか否かを判断する第 5 ステップと、上記第 5 ステップの比較結果が所定の条件を満足していない場合にタップ数を変更する第 6 ステップと、上記第 5 ステップで所定の条件を満足した上記第 3 ステップにより近似された振幅特性から上記フィルタ係数を求める第 7 ステップとを有する。

【 0 0 3 2 】

また、本発明では、上記第 1 ステップを行う前に、少なくとも F I R フィルタの設定、バンドの設定、プリフィルタの係数の設定、初期極値点の設定、阻止域の減衰量の指定を行う初期設定ステップを有する。

【 0 0 3 3 】

また、本発明では、上記第 4 ステップでは、阻止域における最小の減衰量を調べ、上記第 6 ステップではタップ数を増やす。

【 0 0 3 4 】

また、本発明では、上記第 7 ステップでは、上記タップ数を可変とし、バンドを固定した場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより、上記フィルタ係数を算出する。

【 0 0 3 5 】

また、本発明では、上記第 7 ステップでは、上記タップ数を可変とし、バンドを固定した場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性により上記フィルタ係数を算出する。

【 0 0 3 6 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ に関連付けられているFIRフィルタであって、上記フィルタ係数が、上記タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより設定されている。

【 0 0 3 7 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ およびイコライザの伝達関数 $K(z)$ に関連付けられているFIRフィルタであって、上記フィルタ係数が、上記タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性に基づいて設定されている。

【 0 0 3 8 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ に関連付けられているFIRフィルタのフィルタ係数の設定方法であって、上記タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより、上記フィルタ係数を算出する。

【 0 0 3 9 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ およびイコライザの伝達関数 $K(z)$ に関連付けられ

ている F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、上記タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性により上記フィルタ係数を算出する。

【 0 0 4 0 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、周波数の振幅特性の極値点から振幅特性を補間する補間多項式を生成する第 1 ステップと、上記第 1 ステップで得られた補間多項式から求められた振幅特性から新しい極値点を決定する第 2 ステップと、上記第 1 ステップおよび第 2 ステップを繰り返し、極値の位置が所望の範囲内に近似されたか否かを判断する第 3 ステップと、上記第 3 ステップで近似された振幅特性から阻止域の減衰量を調べる第 4 ステップと、調べた減衰量と指定した阻止域の減衰量を比較し、比較結果が所定の条件を満足しているか否かを判断する第 5 ステップと、上記第 5 ステップの比較結果が所定の条件を満足していない場合にバンドの設定を変更する第 6 ステップと、上記第 5 ステップで所定の条件を満足した上記第 3 ステップにより近似された振幅特性から上記フィルタ係数を求める第 7 ステップとを有する。

【 0 0 4 1 】

また、本発明では、上記第 1 ステップを行う前に、少なくとも F I R フィルタの設定、バンドの設定、プリフィルタの係数の設定、初期極値点の設定、阻止域の減衰量の指定を行う初期設定ステップ。

【 0 0 4 2 】

また、本発明では、上記第 4 ステップでは、阻止域における最小の減衰量を調べる。

【 0 0 4 3 】

また、本発明では、上記第 7 ステップでは、上記タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応

答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより、上記フィルタ係数を算出する。

【 0 0 4 4 】

また、本発明では、上記第 7 ステップでは、上記タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性により上記フィルタ係数を算出する。

【 0 0 4 5 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ に関連付けられている F I R フィルタであって、上記フィルタ係数が、上記タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより設定されている。

【 0 0 4 6 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ およびイコライザの伝達関数 $K(z)$ に関連付けられている F I R フィルタであって、上記フィルタ係数が、上記タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性に基づいて設定されている。

【 0 0 4 7 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ に関連付けられている F I R フィルタのフィルタ係数

の設定方法であって、上記タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより、上記フィルタ係数を算出する。

【 0 0 4 8 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ およびイコライザの伝達関数 $K(z)$ に関連付けられている F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、上記タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性により上記フィルタ係数を算出する。

【 0 0 4 9 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、周波数の振幅特性の極値点から振幅特性を補間する補間多項式を生成する第 1 ステップと、上記第 1 ステップで得られた補間多項式から求められた振幅特性から新しい極値点を決定する第 2 ステップと、上記第 1 ステップおよび第 2 ステップを繰り返し、極値の位置が所望の範囲内に近似されたか否かを判断する第 3 ステップと、上記第 3 ステップで近似された振幅特性から阻止域の減衰量を調べる第 4 ステップと、調べた減衰量と指定した阻止域の減衰量を比較し、比較結果が所定の条件を満足しているか否かを判断する第 5 ステップと、上記第 5 ステップの比較結果が所定の条件を満足していない場合にバンドの設定を変更する第 6 ステップと、上記第 6 ステップでバンド変更後、現在のタップ数で阻止域の減衰量を満足できるか否かを判断する第 7 ステップと、上記第 7 ステップで満足していないと判断した場合に、タップ数を変更する第 8 ステップと、上記第 5 ステップで所定の条件を満足した上記第 3 ステップにより近似された振幅特性から上記フィルタ係数を求める第 9 ステップ

とを有する。

【 0 0 5 0 】

また、本発明では、上記第 1 ステップを行う前に、少なくとも F I R フィルタの設定、バンドの設定、プリフィルタの係数の設定、初期極値点の設定、阻止域の減衰量の指定を行う初期設定ステップを有する。

【 0 0 5 1 】

また、本発明では、上記第 4 ステップでは、阻止域における最小の減衰量を調べ、上記第 8 ステップではタップ数を増やす。

【 0 0 5 2 】

また、本発明では、上記第 9 ステップでは、上記タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより、上記フィルタ係数を算出する。

【 0 0 5 3 】

また、本発明では、上記第 9 ステップでは、上記タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性により上記フィルタ係数を算出する。

【 0 0 5 4 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ に関連付けられている F I R フィルタであって、上記フィルタ係数が、上記タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足し、かつ遷移域の指定周波数の減衰量を通過する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより設定されている。

【 0 0 5 5 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答

がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ およびイコライザの伝達関数 $K(z)$ に関連付けられている F I R フィルタであって、上記フィルタ係数が、上記タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足し、かつ遷移域の指定周波数の減衰量を通過する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性に基づいて設定されている。

【 0 0 5 6 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ に関連付けられている F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、上記タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足し、かつ遷移域の指定周波数の減衰量を通過する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより、上記フィルタ係数を算出する。

【 0 0 5 7 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ およびイコライザの伝達関数 $K(z)$ に関連付けられている F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、上記タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足し、かつ遷移域の指定周波数の減衰量を通過する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性により上記フィルタ係数を算出する。

【 0 0 5 8 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、周波数の振幅特性の極値点から振幅特性を補間する補間多項式を生成する第 1 ステップと、上記第 1 ステップで

得られた補間多項式から求められた振幅特性から新しい極値点を決定する第 2 ステップと、上記第 1 ステップおよび第 2 ステップを繰り返し、極値の位置が所望の範囲内に近似されたか否かを判断する第 3 ステップと、上記第 3 ステップで近似された振幅特性から阻止域の減衰量を調べる第 4 ステップと、上記第 4 ステップで調べた減衰量と指定した阻止域の減衰量を比較し、比較結果が所定の条件を満足しているか否かを判断する第 5 ステップと、上記第 5 ステップの比較結果が所定の条件を満足していない場合にバンドの設定を変更する第 6 ステップと、上記第 5 ステップで所定の条件を満足した遷移域の指定周波数の減衰量を調べる第 7 ステップと、上記第 7 ステップで調べた遷移域の指定周波数の減衰量と指定した遷移域の減衰量を比較し、比較結果が所定の条件を満足しているか否かを判断する第 8 ステップと、上記第 7 ステップの比較結果が所定の条件を満足していない場合にバンドの設定を変更する第 9 ステップと、上記第 7 ステップで所定の条件を満足した近似された振幅特性から上記フィルタ係数を求める第 1 0 ステップとを有する。

【 0 0 5 9 】

また、本発明では、上記第 1 ステップを行う前に、少なくとも F I R フィルタの設定、バンドの設定、プリフィルタの係数の設定、初期極値点の設定、阻止域の減衰量の指定、遷移域の指定周波数での減衰量の指定を行う初期設定ステップを有する。

【 0 0 6 0 】

また、本発明では、上記第 4 ステップでは、阻止域における最小の減衰量を調べる。

【 0 0 6 1 】

また、本発明では、上記第 1 0 ステップでは、上記タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足し、かつ遷移域の指定周波数の減衰量を通過する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより、上記フィルタ係数を算出する。

【 0 0 6 2 】

また、本発明では、上記第 1 0 ステップでは、上記タップ数が固定で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足し、かつ遷移域の指定周波数の減衰量を通過する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性により上記フィルタ係数を算出する。

【 0 0 6 3 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ に関連付けられている F I R フィルタであって、上記フィルタ係数が、上記タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足し、かつ遷移域の指定周波数の減衰量を通過する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより設定されている。

【 0 0 6 4 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ およびイコライザの伝達関数 $K(z)$ に関連付けられている F I R フィルタであって、上記フィルタ係数が、上記タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足し、かつ遷移域の指定周波数の減衰量を通過する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性に基づいて設定されている。

【 0 0 6 5 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ に関連付けられている F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、上記タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足し、かつ遷移域の指定周波数の減衰量を通過する上記プリ

フィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより、上記フィルタ係数を算出する。

【 0 0 6 6 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、任意のタップを有し、伝達関数 $H(z)$ がプリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ およびイコライザの伝達関数 $K(z)$ に関連付けられている F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、上記タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足し、かつ遷移域の指定周波数の減衰量を通過する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性により上記フィルタ係数を算出する。

【 0 0 6 7 】

また、本発明は、インパルス応答が有限時間長で表され、当該インパルス応答がフィルタ係数となっており、タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、周波数の振幅特性の極値点から振幅特性を補間する補間多項式を生成する第 1 ステップと、上記第 1 ステップで得られた補間多項式から求められた振幅特性から新しい極値点を決定する第 2 ステップと、上記第 1 ステップおよび第 2 ステップを繰り返し、極値の位置が所望の範囲内に近似されたか否かを判断する第 3 ステップと、上記第 3 ステップで近似された振幅特性から阻止域の減衰量を調べる第 4 ステップと、上記第 4 ステップで調べた減衰量と指定した阻止域の減衰量を比較し、比較結果が所定の条件を満足しているか否かを判断する第 5 ステップと、上記第 5 ステップの比較結果が所定の条件を満足していない場合にバンドの設定を変更する第 6 ステップと、上記第 6 ステップでバンド変更後、現在のタップ数で阻止域の減衰量を満足できるか否かを判断する第 7 ステップと、上記第 7 ステップで満足できないと判断した場合にタップ数を変更する第 8 ステップと、上記第 5 ステップで所定の条件を満足した遷移域の指定周波数の減衰量を調べる第 9 ステップと、上記第 9 ステップで調べた遷移域の指定周波数の減衰量と指定した遷移域の減衰量を比較し、比較結果が所定の条件を満足しているか否かを判断する第 1 0 ステップと、上記第 1

0ステップの比較結果が所定の条件を満足していない場合にバンドの設定を変更する第11ステップと、上記第11ステップでバンド変更後、現在のタップ数で遷移域の指定周波数を通過させることができるか否かを判断する第12ステップと、上記第12ステップで通過させることができないと判断した場合にタップ数を変更する第13ステップと、上記第10ステップで所定の条件を満足した近似された振幅特性から上記フィルタ係数を求める第14ステップとを有する。

【0068】

また、本発明では、上記第1ステップを行う前に、少なくともFIRフィルタの設定、バンドの設定、プリフィルタの係数の設定、初期極値点の設定、阻止域の減衰量の指定、遷移域の指定周波数での減衰量の指定を行う初期設定ステップを有する。

【0069】

また、本発明では、上記第4ステップでは、阻止域における最小の減衰量を調べ、上記第8ステップおよび第13ステップではタップ数を増やす。

【0070】

また、本発明では、上記第14ステップでは、上記タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足し、かつ遷移域の指定周波数の減衰量を通過する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより、上記フィルタ係数を算出する。

【0071】

また、本発明では、上記第14ステップでは、上記タップ数が可変で、バンド設定は変更可能な場合に、阻止域の減衰量を満足し、かつ遷移域の指定周波数の減衰量を通過する上記プリフィルタの周波数応答に関連付けて、阻止域の減衰量を満足するように、所望の特性に対して重みつき近似を行うことにより得られたイコライザの振幅特性により上記フィルタ係数を算出する。

【0072】

本発明によれば、たとえば初期設定により、直線位相FIRフィルタの設定、バンドの設定、プリフィルタの係数の設定、初期極値点の設定が行われる。

次に、現在の極値点から振幅特性を補間する補間多項式が生成される。

次に、生成した補間多項式から求められた振幅特性から新しい極値点が決定される。

これらが繰り返されて、極値の位置が所望の範囲内に近似されたか否かが判断される。

そして、近似された振幅特性からフィルタ係数が求められる。

このように、係数が設定されている F I R フィルタは、重みつき近似誤差が等リプルになり、また、通過域の利得が一定値に保たれる。

【 0 0 7 3 】

【発明の実施の形態】

以下、本発明の実施の形態について図面に関連付けて説明する。

【 0 0 7 4 】

本発明に係る直線位相 F I R フィルタは、等価的にはたとえば図 1 に示すようなトランスバーサル型回路構成をとることが可能である。

ただし、フィルタ係数 h は、以下に詳述するように、レムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを拡張し、プリフィルタの周波数応答を考慮した上で所望の振幅特性をチェビシェフ近似し、近似された振幅特性から求められる。

【 0 0 7 5 】

以下、本発明に係る直線位相 F I R フィルタの係数設定の具体的な方法について、図面に関連付けて順を追って説明する。

【 0 0 7 6 】

式 (3) のように、 N タップの直線位相 F I R フィルタの伝達関数 $H(z)$ は、プリフィルタの伝達関数 $Z(z)$ とイコライザの伝達関数 $K(z)$ の積から成り立つようなフィルタである。

【 0 0 7 7 】

【数 3】

$$H(z) = Z(z) \cdot K(z) \quad \dots (3)$$

【 0 0 7 8 】

ここで、プリフィルタとイコライザは、それぞれ U タップ、 $N - (U - 1)$ タ

ップの直線位相 F I R フィルタであり、プリフィルタの伝達関数はあらかじめ与えられているものとする。

すなわち、伝達関数 $H(z)$ のフィルタ設計とは、振幅特性 $H(e^{j\omega})$ を所望の振幅特性 $D(e^{j\omega})$ に近づけるように、 $N - (U - 1)$ タップのイコライザの伝達関数 $K(z)$ を決定することである。

【 0 0 7 9 】

本実施形態では、このようなプリフィルタの振幅特性 $K(e^{j\omega})$ を考慮した上で伝達関数 $H(z)$ を設計するのに、チェビシェフ近似問題 (Chebyshev approximation problem) を解くレムズ交換 (Remez Exchange) アルゴリズムを拡張した方法を採用している。

【 0 0 8 0 】

伝達関数 $K(z)$ のイコライザに割り当てられるタップ数を $L = N - (U - 1)$) とおく。

直線位相 F I R フィルタの伝達関数 $K(z)$ は、図 3 に示すように、直線位相を持つために 4 つの場合に分類される。

具体的には、図 3 (A) に示す奇数タップ、偶対称の場合 1、図 3 (B) に示す偶数タップ、偶対称の場合 2、図 3 (C) に示す奇数タップ、奇対称の場合 3、および図 3 (D) に示す偶数タップ、奇対称の場合 4 の 4 つ場合に分類される。

【 0 0 8 1 】

そして、その振幅特性関数 $K(e^{j\omega})$ を場合 1 はそのままにして、場合 2 ~ 4 を次のように書き直す。

【0082】

【数4】

$$\text{場合1: } \sum_{n=0}^{(L-1)/2} a(n) \cos(n\omega) \quad (4-1)$$

$$\begin{aligned} \text{場合2: } & \sum_{n=1}^{L/2} b(n) \cos\left\{\left(n-\frac{1}{2}\right)\omega\right\} \\ & = \cos\left(\frac{\omega}{2}\right) \sum_{n=0}^{L/2-1} \tilde{b}(n) \cos(n\omega) \end{aligned} \quad (4-2)$$

$$\begin{aligned} \text{場合3: } & \sum_{n=1}^{(L-1)/2} c(n) \sin(n\omega) \\ & = \sin(\omega) \sum_{n=0}^{(L-3)/2} \tilde{c}(n) \cos(n\omega) \end{aligned} \quad (4-3)$$

$$\begin{aligned} \text{場合4: } & \sum_{n=1}^{L/2} d(n) \sin\left\{\left(n-\frac{1}{2}\right)\omega\right\} \\ & = \sin\left(\frac{\omega}{2}\right) \sum_{n=0}^{L/2-1} \tilde{d}(n) \cos(n\omega) \end{aligned} \quad (4-4)$$

【0083】

すなわち、振幅特性関数 $K(e^{j\omega})$ は、図4に示した固定パラメータの関数 $Q(e^{j\omega})$ と設計パラメータを含む余弦級数 $P(e^{j\omega})$ との積で表される。以後、各式(4-1)～(式4-4)の和の上限を $R-1$ と表すことにする。すなわち、 R は図4のように計算される。また、 $a(n)$; $\tilde{b}(n)$; $\tilde{c}(n)$; $\tilde{d}(n)$ を $p(n)$ と総称する。

【0084】

所望の振幅特性 $D(e^{j\omega})$ とし、各周波数に対する重みを $W(e^{j\omega})$ とするとき、重みつき近似誤差は次のように定義される。

【 0 0 8 5 】

【数 5】

$$E(e^{j\omega}) = W(e^{j\omega}) \{ D(e^{j\omega}) - H(e^{j\omega}) \} \quad (5)$$

【 0 0 8 6 】

【数 6】

$$\begin{aligned} H(e^{j\omega}) &= K(e^{j\omega}) \cdot Z(e^{j\omega}) \\ &= Q(e^{j\omega}) \cdot P(e^{j\omega}) \cdot Z(e^{j\omega}) \end{aligned} \quad (6)$$

【 0 0 8 7 】

式 (6) を式 (5) に代入すると次のようになる。

【 0 0 8 8 】

【数 7】

$$E(e^{j\omega}) = \hat{W}(e^{j\omega}) \{ \hat{D}(e^{j\omega}) - P(e^{j\omega}) \} \quad (7)$$

【 0 0 8 9 】

ただし、 $\hat{W}(e^{j\omega})$ 、 $\hat{D}(e^{j\omega})$ は下記のように表される。

【 0 0 9 0 】

【数 8】

$$\hat{W}(e^{j\omega}) = W(e^{j\omega}) \cdot Q(e^{j\omega}) \cdot Z(e^{j\omega}) \quad (8)$$

【 0 0 9 1 】

【数 9】

$$\hat{D}(e^{j\omega}) = \frac{D(e^{j\omega})}{Q(e^{j\omega}) \cdot Z(e^{j\omega})} \quad (9)$$

【0092】

式(7)は、場合1～場合4の4つの場合の直線位相FIRフィルタの重みつき近似誤差を表している。

重みつきチェビシェフ近似問題は、式(5)において、指定周波数帯域内での $|E(e^{j\omega})|$ の最大値を最小にするような式(4-1)～(4-4)の $a(n)$; $b(n)$; $c(n)$; $d(n)$ を決定することである。

【0093】

以下、具体例に関連付けて説明する。

ここでは、下記および図5に示すように、振幅特性 $D(e^{j\omega})$ を定義する。

【0094】

【数10】

$$\begin{aligned} D(e^{j\omega}) &= 1 \quad (\text{誤差} \pm \delta_1 \text{ 以内, } 0 < \omega < \omega_p) \\ D(e^{j\omega}) &= 0 \quad (\text{誤差} \pm \delta_2 \text{ 以内, } \omega_s < \omega < \pi) \end{aligned} \quad (10)$$

【0095】

ただし、 R が与えられると、 δ_1 , δ_2 の値は任意に指定できないが、その比率を指定することができる。

$W(e^{j\omega})$ は通過域では一定値 W_1 、阻止域では W_2 とし、 $W_1 \delta_1 = W_2 \delta_2$ が成立するように選ぶ。たとえば、 $W_1 = 1$ 、 $W_2 = \delta_1 / \delta_2$ と選ぶ。このとき、次の交番定理が成り立つ。

【0096】

定理

$(R-1)$ 次の余弦級数 $P(e^{j\omega})$ が ω の区間 $(0, \pi)$ で目的特性に対する最良重みつきチェビシェフ近似であるための必要十分条件は、

(1) $E(e^{j\omega})$ は区間 $(0, \pi)$ で少なくとも $(R+1)$ 回、極値をとること。そのときの極値をとる周波数を $\omega_0 < \omega_1 < \omega_2 < \cdots < \omega_{R-1} < \omega_R$ とする。

(2) 隣り合う極値の符号は異なり、かつすべての極値の絶対値は等しいこと。
すなわち、次の条件を満足する。

【 0 0 9 7 】

【数 1 1】

$$\begin{aligned} E(e^{j\omega_i}) \cdot E(e^{j\omega_{i+1}}) &< 0 \quad (i=0, 1, \dots, R-1) \\ |E(e^{j\omega_i})| &= |E(e^{j\omega_{i+1}})| \quad (i=0, 1, \dots, R-1) \end{aligned} \quad (11)$$

【 0 0 9 8 】

したがって、 $|E(e^{j\omega_i})|$ は区間内での $|E(e^{j\omega})|$ の最大値に等しい。

【 0 0 9 9 】

最良なチェビシェフ近似を得る手法に交番定理に基づいたレムズ交換アルゴリズム(Remez Exchange Algorithm)がある (Rabiner, L.R., McClellan, J.H. and Parks, T.W.: "FIR Digital Filter Design Techniques Using Weighted Chebyshev Approximation", Proc. IEEE, Vol 63, April, pp.595-610, 1975 参照)。

レムズ交換アルゴリズムは、周波数領域で所望の振幅特性をチェビシェフ近似し、近似された振幅特性から直線位相 FIR フィルタの係数を求めるものである。

【 0 1 0 0 】

図 6 は、本発明に係るプリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換アルゴリズムのフローチャートである。

具体的なプリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換アルゴリズムは以下のようなになる。

【 0 1 0 1 】

s t e p 0

図 6 に示すように、まず、初期設定を行う (F 1 0 1)。この初期設定では、直線位相 FIR フィルタの設定、バンドの設定、プリフィルタの係数の設定、初期極値点の設定を行う。

具体的に設定する項目は以下の通りである。

- ・ タップ数、
- ・ 直線位相 FIR フィルタは、偶対称あるいは奇対称、

- ・ バンドの数、
- ・ 各バンドの両端の周波数、
- ・ 各バンドの所望の振幅値、
- ・ 各バンドに対する重みづけ、
- ・ プリフィルタの係数、
- ・ 近似帯域で極値となる周波数 $w^{(0)} = w_k^{(0)}$ ($k = 0, \dots, R$)

ただし、右肩文字(i) は繰り返しの回数を表している。

【0102】

step 1

次に、現在の極値点から振幅特性を補間するラグランジュ補間多項式を生成する (F102)。

上記式 (5) で示すチェビシェフ近似の目的関数が最小になる必要十分条件は交番定理により示されている。そこで、交番定理をもとにして、各周波数点で所望の振幅特性からの重みつき近似誤差 $\delta^{(i)}$ が等しく、符号が交番するように、次式のパラメータ $p(n)$ を求める。

【0103】

【数12】

$$P(e^{j\omega}) = \sum_{n=0}^{R-1} p(n) \cos(n\omega) \quad (12)$$

【0104】

すなわち、周波数点 $w^{(i)} = w_k^{(i)}$ ($k = 0, \dots, R$) における式 (7) の重みつき近似誤差が次式を満足する。

【0105】

【数13】

$$\hat{W}(e^{j\omega_k^{(0)}}) \{ \hat{D}(e^{j\omega_k^{(0)}}) - P(e^{j\omega_k^{(0)}}) \} = (-1)^k \delta^{(0)} \quad (k=0, 1, \dots, R) \quad (13)$$

【0106】

以下、簡略化のために右肩文字(i)は省略する。式(13)を変形すると次のようになる。

【0107】

【数14】

$$P(e^{j\omega_k}) + \frac{(-1)^k \delta}{\hat{W}(e^{j\omega_k})} = \hat{D}(e^{j\omega_k})$$

$$\sum_{n=0}^{R-1} p(n) \cos(n\omega_k) + \frac{(-1)^k \delta}{\hat{W}(e^{j\omega_k})} = \hat{D}(e^{j\omega_k}) \quad (k=0, 1, \dots, R) \quad (14)$$

【0108】

式(14)を行列表現すると、次のようになる。

【0109】

【数15】

$$\begin{bmatrix} 1 & \cos(\omega_0) & \cos(2\omega_0) & \dots & \cos((R-1)\omega_0) & \frac{1}{\hat{W}(e^{j\omega_0})} \\ 1 & \cos(\omega_1) & \cos(2\omega_1) & \dots & \cos((R-1)\omega_1) & \frac{-1}{\hat{W}(e^{j\omega_1})} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 1 & \cos(\omega_{R-1}) & \cos(2\omega_{R-1}) & \dots & \cos((R-1)\omega_{R-1}) & \frac{(-1)^{R-1}}{\hat{W}(e^{j\omega_{R-1}})} \\ 1 & \cos(\omega_R) & \cos(2\omega_R) & \dots & \cos((R-1)\omega_R) & \frac{(-1)^R}{\hat{W}(e^{j\omega_R})} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} p(0) \\ p(1) \\ \vdots \\ p(R-1) \\ \delta \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} \hat{D}(e^{j\omega_0}) \\ \hat{D}(e^{j\omega_1}) \\ \vdots \\ \hat{D}(e^{j\omega_{R-1}}) \\ \hat{D}(e^{j\omega_R}) \end{bmatrix} \quad (15)$$

【0110】

しかし、この式を解くのは非常に計算量が多いので、まず δ を解析的に求める

【0111】

【数16】

$$\delta = \frac{\sum_{j=0}^R \alpha_j D(e^{j\omega_j})}{\sum_{j=0}^R (-1)^j \alpha_j / \hat{W}(e^{j\omega_j})} \quad (16)$$

【0112】

【数17】

$$\alpha_k = \prod_{\substack{j=0 \\ j \neq k}}^R \frac{1}{(x_k - x_j)} \quad (17)$$

【0113】

【数18】

$$x_j = \cos(\omega_j) \quad (18)$$

【0114】

α_k は行列 F の k 行 $(R+1)$ 列の要素の余因子である。ただし、 $\hat{W}(e^{j\omega})$ 、 $\hat{D}(e^{j\omega})$ は、それぞれ式(8)、式(9)を使う。

次にこの δ を用いて次式のようにおく。

【0115】

【数19】

$$C_k = \hat{D}(e^{j\omega_k}) - (-1)^k \frac{\delta}{\hat{W}(e^{j\omega_k})} \quad (19)$$

($k=0, \dots, R-1$)

【0116】

極値点以外の周波数の振幅特性を求めるために、極値点を用いて補間する補間多項式として、今回はラグランジュ補間多項式を用いることにする。すなわち、 $P(e^{j\omega})$ は、ラグランジュ補間多項式を用いて、 $\omega_k (k=0, \dots, R-1)$ で値 C_k

をとるような補間をすることで計算される。

【0117】

【数20】

$$P(e^{j\omega}) = \frac{\sum_{k=0}^{R-1} C_k \left(\frac{\beta_k}{x - x_k} \right)}{\sum_{k=0}^{R-1} \left(\frac{\beta_k}{x - x_k} \right)} \quad (20)$$

【0118】

【数21】

$$\beta_k = \prod_{\substack{j=0 \\ j \neq k}}^{R-1} \frac{1}{(x_k - x_j)} \quad (21)$$

【0119】

【数22】

$$x = \cos(\omega) \quad (22)$$

【0120】

この結果は、式(15)を解いたことに相当し、 w_r 点でも自動的に式(13)を満足する。

【0121】

step 2

補間多項式から求められた振幅特性から新しい極値点を決定し(F103)、F102の処理に戻って、極値の位置が変化しなくなり、最適近似が得られた否かを繰り返し判断する(F104)。

上記したstep1の結果の各極値点 w_k は必ずしも重みつき誤差関数 $E(e^{jw})$ の極値になっておらず、 $|E(e^{jw})| > \delta^{(i)}$ となる点が存在することがある。そこで新しい極値点 $w^{(i+1)}$ を全点同時入れ替え法から決定する。

全点同時入れ替え法:

次式に基づいて、補間に用いた極値点から計算される重みつき近似誤差の極値

を近似帯域全体にわたり探し求め、それを新しい極値点 $w^{(i+1)} = w_k^{(i+1)}$ ($k=0,1,\dots,R$) とし、step 1 の処理に戻る。

【0 1 2 2】

【数 2 3】

$$E(e^{j\omega}) = \hat{W}(e^{j\omega}) \{ \hat{D}(e^{j\omega}) - P(e^{j\omega}) \} \quad (23)$$

【0 1 2 3】

極値の位置が変化しなくなったとき最適近似が得られたとする。これが繰り返しの終了条件であり、次の step 3 の処理へ進む。

【0 1 2 4】

図 7 は、全点入れ替え法の概念図である。

簡単に説明すると、図 7 中の黒丸が補間に用いた極値点を表し、この極値点から求めた重みつき近似誤差 $E(e^{j\omega})$ が実線に相当する。

図 7 (A) に示すように、黒丸の極値点での重みつき近似誤差の値は白丸となるが、実際の極値は四角で示す周波数である。そこで、四角で示す周波数を新しい極値点として、step 1 の処理に戻る。

また、図 7 (B) に示すように、補間に用いた極値点と実際の極値の周波数がずれているので、四角で示す周波数を新しい極値点として、step 1 の処理に戻る。

そして、図 7 (C) に示すように、補間に用いた極値点と、実際の重みつき近似誤差の極値点(白丸)が同じになったときに、繰り返しは終了する。

【0 1 2 5】

step 3

近似された振幅特性から直線位相 FIR フィルタの係数を求める (F 1 0 5)

最適近似関数 $P(e^{j\omega})$ から n タップのインパルス応答 $h(n)$ を求める際に、 $p(n)$ から求める代わりに、次式から求める。

【0126】

【数24】

$$H(e^{j\omega}) = P(e^{j\omega}) \cdot Q(e^{j\omega}) \cdot Z(e^{j\omega}) \quad (24)$$

【0127】

【数25】

場合1:

$$h(n) = \frac{1}{N} \left\{ H(0) + 2 \sum_{k=1}^{\frac{N-1}{2}} (-1)^k H\left(\frac{2\pi}{N}k\right) \cos\left(\frac{2\pi}{N}k(n+\frac{1}{2})\right) \right\} \quad (25)$$

【0128】

【数26】

場合2:

$$h(n) = \frac{2}{N} \sum_{k=0}^{\frac{N}{2}-1} (-1)^k H\left(\frac{2\pi}{N}(k+\frac{1}{2})\right) \sin\left(\frac{2\pi}{N}(k+\frac{1}{2})(n+\frac{1}{2})\right) \quad (26)$$

【0129】

【数27】

場合3:

$$h(n) = -\frac{2}{N} \sum_{k=0}^{\frac{N-1}{2}} (-1)^k H\left(\frac{2\pi}{N}k\right) \sin\left(\frac{2\pi}{N}k(n+\frac{1}{2})\right) \quad (27)$$

【0130】

【数28】

場合4:

$$h(n) = \frac{2}{N} \sum_{k=0}^{\frac{N}{2}-1} (-1)^k H\left(\frac{2\pi}{N}(k+\frac{1}{2})\right) \cos\left(\frac{2\pi}{N}(k+\frac{1}{2})(n+\frac{1}{2})\right) \quad (28)$$

【0131】

また、 $L = N - (U - 1)$ タップのイコライザのインパルス応答 $k(n)$ を求

めるときは、次式から計算する。

【0132】

【数29】

$$K(e^{j\omega}) = P(e^{j\omega}) \cdot Q(e^{j\omega}) \quad (29)$$

【0133】

【数30】

場合1:

$$k(n) = \frac{1}{L} \left\{ K(0) + 2 \sum_{k=1}^{\frac{L-1}{2}} (-1)^k K\left(\frac{2\pi}{L}k\right) \cos\left(\frac{2\pi}{L}k\left(n+\frac{1}{2}\right)\right) \right\} \quad (30)$$

【0134】

【数31】

場合2:

$$k(n) = \frac{2}{L} \sum_{k=0}^{\frac{L}{2}-1} (-1)^k K\left(\frac{2\pi}{L}\left(k+\frac{1}{2}\right)\right) \sin\left(\frac{2\pi}{L}\left(k+\frac{1}{2}\right)\left(n+\frac{1}{2}\right)\right) \quad (31)$$

【0135】

【数32】

場合3:

$$k(n) = -\frac{2}{L} \sum_{k=0}^{\frac{L-1}{2}} (-1)^k K\left(\frac{2\pi}{L}k\right) \sin\left(\frac{2\pi}{L}k\left(n+\frac{1}{2}\right)\right) \quad (32)$$

【0136】

【数33】

場合4:

$$k(n) = \frac{2}{L} \sum_{k=0}^{\frac{L}{2}-1} (-1)^k K\left(\frac{2\pi}{L}\left(k+\frac{1}{2}\right)\right) \cos\left(\frac{2\pi}{L}\left(k+\frac{1}{2}\right)\left(n+\frac{1}{2}\right)\right) \quad (33)$$

【 0 1 3 7 】

もし、プリフィルタが、次式で示すように伝達関数 $Z(z)$ が 1 のときは、通常のレムズ交換アルゴリズムと同じである。

【 0 1 3 8 】

【数 3 4】

$$Z(z) = 1 \quad \dots (34)$$

【 0 1 3 9 】

ここで、チェス盤歪みを回避するための零点をプリフィルタとして従来手法と本発明方法の比較を行う。

プリフィルタの周波数応答は、次のように表される。

【 0 1 4 0 】

【数 3 5】

$$\begin{aligned} Z(e^{j\omega}) &= (1 + e^{-j\omega} + e^{-2j\omega} + \dots + e^{-j\omega(U-1)}) \\ &= \begin{cases} 1 + \sum_{m=0}^{(U-1)/2} 2\cos(m\omega), & U:\text{odd} \\ \sum_{m=0}^{U/2} 2\cos\{(m+1/2)\omega\}, & U:\text{even} \end{cases} \quad (35) \end{aligned}$$

【 0 1 4 1 】

以下に、従来手法と本発明の仕様を示す。

図 8 は、本発明により設計されたチェス盤歪みを回避した低域通過フィルタの周波数応答を示す図である。また、図 9 は、従来手法と本発明により設計された低域通過フィルタの周波数応答を比較するための図である。また、図 10 は、本発明によって設計されたフィルタに対する重みつき近似誤差を示す図である。

【 0 1 4 2 】

従来手法の仕様

イコライザの直線位相 F I R フィルタ

- ・ 2 2 タップ
- ・ 偶対称

設計方法

・イコライザをレムズ交換アルゴリズムで設計し、その直線位相 F I R フィルタに $U = 3$ のチェス盤歪みを回避するための零点のプリフィルタを畳み込む。最終的に 2 4 タップの直線位相 F I R フィルタが設計される。

【0 1 4 3】

【表 1】

バンド

バンド	周波数範囲	利得	重み
1	$0 \leq w \leq 0.3\pi$	1	1
2	$0.5\pi \leq w \leq \pi$	0	1

【0 1 4 4】

図 9 においては、Conventional と書かれた点線で示している。

【0 1 4 5】

本発明の仕様直線位相 F I R フィルタ

- ・ 2 4 タップ
- ・ 偶対称
- ・ $U = 3$

設計方法

・チェス盤歪みを回避するための零点のプリフィルタの周波数特性を考慮したレムズ交換アルゴリズムで設計した。

【0 1 4 6】

【表 2】

バンド

バンド	周波数範囲	利得	重み
1	$0 \leq w \leq 0.3\pi$	1	1
2	$0.5\pi \leq w \leq \pi$	0	1

【 0 1 4 7 】

図 8 および図 9 中の点線は、チェス盤歪みを回避する零点のプリフィルタの周波数特性(Pre-filter)およびイコライザの周波数特性(Equalizer)を示し、実線は最終的に得られた周波数特性(Proposed $H(z)$) およびチェス盤歪みを回避するために $H(z) = 0$ とならなければならない周波数(Zero Point)を示している。

【 0 1 4 8 】

図 8 ～ 図 1 0 からわかるように、本発明方法は、従来手法に比較して、良好な周波数応答特性を得ることができる。

【 0 1 4 9 】

次に、変形例として、指定された阻止域の減衰量を満足するアルゴリズムについて説明する。

このアルゴリズムは、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換アルゴリズムを用いて、バンド数が 2 である低域通過フィルタ、または、高域通過フィルタに対して、指定された阻止域の減衰量(重みつき近似誤差)を満足するアルゴリズムである。

なお、以下の説明では、低域通過フィルタを想定して記述しているが、高域通過フィルタに適用したいときは、「通過域」と「阻止域」は逆になる。

【 0 1 5 0 】

阻止域の減衰量を満足するための方法としては、以下に示す 3 種類のアプローチが存在する。

第 1 は、通過域の終点周波数 w_p を可変、阻止域の始点周波数 w_s を固定、およびタップ数を固定とするアプローチである。

第 2 は、通過域の終点周波数 w_p を固定、阻止域の始点周波数 w_s を可変、およびタップ数を固定とするアプローチである。

第 3 は、通過域の終点周波数 w_p を固定、阻止域の始点周波数 w_s を固定、タップ数を可変とするアプローチである。

【 0 1 5 1 】

以下、第 1、第 2、および第 3 のアプローチについて、図面に関連つけて順を追って説明する。

【0152】

第1のアプローチ

まず、一つ目のアプローチでは、指定した阻止域の減衰量 $d\text{Bs}$ を満足する最も大きい通過域の終点周波数 w_p を求めることになる。

図11は、阻止域の減衰量を満足するフィルタを求めるアルゴリズムのフローチャートを示す図である。

図12は、阻止域の減衰量を満足する最も大きい通過域の終点周波数を持つフィルタを求めるアルゴリズムで、自由になるパラメータ（変数）と固定されるパラメータ（変数）を示している。

【0153】

ここで、このアルゴリズムで自由になるパラメータ、目的、そしてアルゴリズムの原理を列挙すると次のようになる。

* 自由パラメータ：通過域の終点周波数 w_p である。

* 目的：指定した阻止域の減衰量を満足する最も大きい通過域の終点周波数 w_p を持つフィルタを得る。

* 原理：通過域の始点周波数と阻止域の両端の周波数が固定であり、通過域の終点周波数が自由パラメータである。レムズ交換アルゴリズムによるチェビシェフ近似では、

- ・ 通過域の終点周波数 w_p が阻止域の始点周波数 w_s よりも遠ざかる

- 阻止域の減衰量は大きくなる。

- ・ 通過域の終点周波数 w_p が阻止域の始点周波数 w_s に近づく

- 阻止域の減衰量は小さくなる。

すなわち、阻止域の始点周波数 w_s から遠い周波数 ($w = 0$ 付近) に $w_p^{(cur)}$ と阻止域の始点周波数に近い周波数 $w_p^{(pre)}$ を初期周波数として用意し、二分分割法を利用して指定した減衰量を満足する最も大きい通過域の終点周波数の位置 w_p を求める。

なお、このようなパラメータの直線探索法で最も効率の良い方法は黄金分割法であるが、ここでは、アルゴリズムの理解が容易な二分分割法を採用している。

【 0 1 5 4 】

図 1 1 および以下に説明するアルゴリズムの各ステップ処理 F 1 0 2, F 1 0 3, F 1 0 4, F 1 0 5 の内容は、図 6 に関連付けて説明したプリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換アルゴリズムと同じである。したがって、これらの処理については、図 6 と同じ符号を用いている。

【 0 1 5 5 】

s t e p 1 0

図 1 1 に示すように、まず、初期設定を行う (F 2 0 1)。この初期設定では、直線位相 F I R フィルタの設定、バンドの設定、プリフィルタの係数の設定、初期極値点の設定、阻止域の減衰量の指定、二分割法の初期周波数の設定を行う。

具体的に設定する項目は以下の通りである。

- ・ タップ数、
- ・ 直線位相 F I R フィルタは、偶対称あるいは奇対称、
- ・ バンドの数は 2 個、
- ・ 通過域の始点周波数、
- ・ 通過域の利得、
- ・ 阻止域の両端の周波数、
- ・ 阻止域の利得、
- ・ 通過域と阻止域に対する重みづけ、
- ・ プリフィルタの係数、
- ・ 阻止域の減衰量 $d B s$ (すなわち、阻止域のリップルの大きさ $\delta 2$ を指す)、
- ・ 近似帯域で極値となる周波数 $w^{(0)} = w_k^{(0)}$ ($k = 0, \dots, R$)

ただし、右肩文字 (i) は繰り返しの回数を表している。

【 0 1 5 6 】

また、図 1 3 は、阻止域の減衰量を満足する最も大きい通過域の終点周波数を持つフィルタを求めるアルゴリズムにおける二分割法の初期周波数を示す図である。

図 1 3 に示すように、本例では、二分割法の初期周波数として下記のような値

を与えている。

【 0 1 5 7 】

【 数 3 6 】

$$\omega_p^{(pre)}[0] = \text{阻止域の始点周波数の近傍} \quad (37)$$

$$\omega_p^{(cur)}[0] = \text{通過域の始点周波数の近傍} \quad (38)$$

【 0 1 5 8 】

w_p の後ろにある $[t]$ の部分はサイクル数を表すものとする。

ここでは、周波数 $w_p^{(pre)}[0]$ に対してはプリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換アルゴリズムを実行して阻止域における最小の減衰量 $d B^{(pre)}[0]$ が求められているとして以下のステップについて説明する。

【 0 1 5 9 】

s t e p 1 1

プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換アルゴリズムを実行する (F 1 0 2, F 1 0 3, F 1 0 4)。

具体的には、処理 F 1 0 2 では、 $w_p^{(cur)}[t]$ のときの極値点から振幅特性を補間する補間多項式を生成を生成する。

次いで、処理 F 1 0 3 において、補間多項式から求められた振幅特性から新しい極値点を決定する。

そして、処理 F 1 0 4 において、レムズ交換アルゴリズムの繰り返し判断を行う。

【 0 1 6 0 】

s t e p 1 2

次に、阻止域の減衰量を調べる (F 2 0 6)。

処理 F 1 0 2 で求めた補間多項式を用いて、阻止域における最小の減衰量 (最大の重みつき近似誤差 $\delta 2$) $d B_s^{(cur)}[t]$ を調べる。

【 0 1 6 1 】

s t e p 1 3

次に、指定した阻止域の減衰量との比較を行う (F 2 0 7)。

具体的には、指定した阻止域の減衰量 dB_s と比較して、下記式 (39) または式 (40) を満足している場合には、step 15 (F105) の処理に移行する。満足していない場合には step 14 (F208) の処理に移行する。

【0162】

【数37】

$$|dB_s^{(cur)}[t] - dB_s| < \varepsilon_1 \quad (39)$$

【0163】

【数38】

$$|\omega_p^{(cur)}[t] - \omega_p^{(pre)}[t]| < \varepsilon_2 \quad (40)$$

【0164】

ただし、 ε_1 と ε_2 は非常に小さい値をしている。

【0165】

step 14

指定した阻止域の減衰量 dB_s との比較において、上記式 (39) または式 (40) を満足していない場合には、バンドの設定を変更する (F208)。

具体的には、新しい通過域の終点周波数 $\omega_p^{(cur)}[t+1]$ を設定する。その設定法として一回目のループの場合と二回目以降のループの場合に分けて説明する。

【0166】

一回目:

一回目の場合には、図14に示す3つのケースが考えられる。

すなわち、周波数 $\omega_p^{(pre)}[0]$ 、 $\omega_p^{(cur)}[0]$ に対して、図14 (A), (B), (C) に示すケースが考えられる。

図14 (A) に示すケースは、両方とも指定した減衰量を満足しているケースである。この場合、阻止域の始点周波数 ω_s に近い周波数 $\omega_p^{(pre)}[0]$ を解として step 15 の処理に進む。

図14 (B) に示すケースは、両方とも指定した減衰量を満足しないケースで

ある。この場合、現在のタップ数では、指定した減衰量を実現することができないので、その旨を表示して終了する。

図 1 4 (C) に示すケースは、片方のみが指定した減衰量を満足するケースである。この場合は、下記式 (4 1) のようにして s t e p 1 1 の処理に移行する。

なお、今回の初期周波数点の与え方では、 $w_p^{(pre)}[0]$ が満足し、 $w_p^{(cur)}[0]$ が満足しないケースは存在しない。

【0 1 6 7】

【数 3 9】

$$\begin{aligned}\omega_p^{(pre)}[1] &= \omega_p^{(cur)}[0] \\ \omega_p^{(cur)}[1] &= 0.5 \times (\omega_p^{(cur)}[0] + \omega_p^{(pre)}[0]) \\ dB^{(pre)}[1] &= dB^{(cur)}[0]\end{aligned}\tag{41}$$

【0 1 6 8】

二回目以降：

二回目以降の場合には、図 1 5 に示す 2 つのケースが考えられる。二回目以降における新しい周波数の決め方において、 $w_p^{(pre)}[t+1]$ には必ず指定した減衰量 dB_s を満足する周波数を保存する。周波数 $w_p^{(pre)}[t]$ 、 $w_p^{(cur)}[t]$ に対して、図 1 5 (A)、(B) に示すケースが考えられる。

図 1 5 (A) に示すケースは、片方のみが指定した減衰量を満足するケースである。この場合は、下記式 (4 2) のようにして次の s t e p 1 1 の処理に移行する。

なお、常に $w_p^{(pre)}[t]$ は指定した減衰量を満足した周波数がくるので、 $w_p^{(pre)}[t]$ が満足しないケースは存在しない。

【 0 1 6 9 】

【数 4 0】

$$\begin{aligned}
 \omega_p^{(pre)}[t+1] &= \omega_p^{(pre)}[t] \\
 \omega_p^{(cur)}[t+1] &= 0.5 \times (\omega_p^{(cur)}[t] + \omega_p^{(pre)}[t]) \\
 dB^{(pre)}[t+1] &= dB^{(pre)}[t]
 \end{aligned} \tag{42}$$

【 0 1 7 0 】

図 1 5 (B) に示すケースは、両方とも指定した減衰量を満足しているケースである。この場合は、下記式 (4 2) のようにして次の s t e p 1 1 の処理に移行する。

【 0 1 7 1 】

【数 4 1】

$$\begin{aligned}
 \omega_p^{(pre)}[t+1] &= \omega_p^{(cur)}[t] \\
 \omega_p^{(cur)}[t+1] &= \omega_p^{(cur)}[t] + 0.5 \times (\omega_p^{(cur)}[t] - \omega_p^{(pre)}[t]) \\
 dB^{(pre)}[t+1] &= dB^{(cur)}[t]
 \end{aligned} \tag{43}$$

【 0 1 7 2 】

s t e p 1 5

近似された振幅特性から直線位相 F I R フィルタの係数を求める (F 1 0 5)

すなわち、最終的に得られた振幅特性から直線位相 F I R フィルタの係数を求める。

【 0 1 7 3 】

図 1 6 は、チェス盤歪みを回避する零点のフィルタをプリフィルタとして、「阻止域の減衰量を満足する最大の通過域の終点周波数を持つフィルタ」を求めるアルゴリズムにより得られた低域通過フィルタの周波数応答特性を示す図である

この場合の基本アルゴリズム、求めたい変数、バンドは以下の通りである。

【 0 1 7 4 】

基本アルゴリズム:

プリフィルタの周波数特性を考慮したレムズ交換アルゴリズムである。

- ・ 2 4 タップ
- ・ 偶対称
- ・ $U = 3$ (直流利得が U となるようにフィルタ係数を U 倍する)
- ・ 阻止域の減衰量は -40 dB 以下

求めたい変数:

通過域の終点周波数 w_p である。

【 0 1 7 5 】

【表 3】

バンド

バンド	周波数範囲	利得	重み
通過域	$0 \leq w \leq w_p$	1	1
阻止域	$0.5\pi \leq w \leq \pi$	0	1

【 0 1 7 6 】

なお、図 1 6 中において、実線は阻止域の減衰量を満足する最大の通過域の終点周波数をもつ低域通過フィルタの周波数応答を示している。また、①で示す点線はチェス盤歪みを回避するための零点となる周波数を示し、②で示す点線は：あらかじめ与えたバンドの区切りを示している。

【 0 1 7 7 】

図 1 6 からわかるように、本発明に係る「阻止域の減衰量を満足する最大の通過域の終点周波数を持つフィルタ」を求めるアルゴリズムにより得られた低域通過フィルタは、良好な周波数応答特性を有している。

【 0 1 7 8 】

第 2 のアプローチ

次に、第 2 のアプローチでは、指定した阻止域の減衰量 $d\text{ Bs}$ を満足する最も小さい阻止域の始点周波数 w_s を求めることになる。

そのためのフローチャートは、第 1 のアプローチで参照した図 1 1 と等価なも

のとなる。

図17は、阻止域の減衰量を満足する最も小さい阻止域の始点周波数を持つフィルタを求めるアルゴリズムで、自由になるパラメータ（変数）と固定されるパラメータ（変数）を示している。

【0179】

ここで、このアルゴリズムで自由になるパラメータ、目的、そしてアルゴリズムの原理を列挙すると次のようになる。

- * 自由パラメータ：阻止域の始点周波数 w_s である。
- * 目的：指定した阻止域の減衰量を満足する最も小さい阻止域の始点周波数 w_s を持つフィルタを得る。
- * 原理：通過域の両端の周波数と阻止域の終点周波数が固定であり、阻止域の始点周波数が自由パラメータである。レムズ交換アルゴリズムによるチェビシェフ近似では、

- ・ この阻止域の始点周波数 w_s が通過域の終点周波数 w_p よりも遠ざかる
→ 阻止域の減衰量は大きくなる。
- ・ この阻止域の始点周波数 w_s が通過域の終点周波数 w_p に近づく
→ 阻止域の減衰量は小さくなる。

すなわち、通過域の終点周波数から遠い周波数 $w_s^{(pre)}$ と通過域の終点周波数に近い周波数 $w_s^{(cur)}$ を初期周波数として用意し、二分割法を利用して指定した減衰量を満足する最も小さい阻止域の始点周波数の位置 w_s を求める。

なお、この場合も、このようなパラメータの直線探索法で最も効率が良い方法は黄金分割法であるが、ここでは、アルゴリズムの理解が容易な二分割法を採用している。

【0180】

また、図11および以下に説明するアルゴリズムの各ステップ処理 F102, F103, F104, F105の内容は、第1のアプローチの場合と同様に、図6に関連付けて説明したプリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換アルゴリズムと同じである。したがって、ここでの処理については、図6と同じ符号を用いている。

【0181】

step 20

図11に示すように、まず、初期設定を行う（F201）。この初期設定では、直線位相FIRフィルタの設定、バンドの設定、プリフィルタの係数の設定、初期極値点の設定、阻止域の減衰量の指定、二分割法の初期周波数の設定を行う。

具体的に設定する項目は以下の通りである。

- ・ タップ数、
- ・ 直線位相FIRフィルタは、偶対称あるいは奇対称、
- ・ バンドの数は2個
- ・ 通過域の両端の周波数、
- ・ 通過域の利得、
- ・ 阻止域の終点周波数、
- ・ 阻止域の利得、
- ・ 通過域と阻止域に対する重みづけ、
- ・ プリフィルタの係数、
- ・ 阻止域の減衰量 dB_s (すなわち、阻止域のリップルの大きさ δ_2 を指す)、
- ・ 近似帯域で極値となる周波数 $w^{(0)} = w_k^{(0)}$ ($k = 0, \dots, R$)

ただし、右肩文字(i) は繰り返しの回数を表している。

【0182】

また、図18は、阻止域の減衰量を満足する最も小さい阻止域を持つフィルタを求めるアルゴリズムにおける二分割法の初期周波数を示す図である。

図18に示すように、本例では、二分割法の初期周波数として下記のような値を与えている。

【0183】

【数42】

$$\omega_s^{(pre)}[0] = \text{通過域の終点周波数の近傍} \quad (44)$$

$$\omega_s^{(cur)}[0] = \text{阻止域の終点周波数の近傍} \quad (45)$$

【 0 1 8 4 】

w_s の後ろにある $[t]$ の部分はサイクル数を表すものとする。

ここでは、周波数 $w_s^{(pre)} [0]$ に対してはプリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換アルゴリズムを実行して阻止域における最小の減衰量 $d B^{(pre)} [0]$ が求められているとして以下のステップについて説明する。

【 0 1 8 5 】

s t e p 2 1

プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換アルゴリズムを実行する (F 1 0 2, F 1 0 3, F 1 0 4)。

具体的には、処理 F 1 0 2 では、 $w_s^{(cur)} [t]$ のときの極値点から振幅特性を補間する補間多項式を生成を生成する。

次いで、処理 F 1 0 3 において、補間多項式から求められた振幅特性から新しい極値点を決定する。

そして、処理 F 1 0 4 において、レムズ交換アルゴリズムの繰り返し判断を行う。

【 0 1 8 6 】

s t e p 2 2

次に、阻止域の減衰量を調べる (F 2 0 6)。

処理 F 1 0 2 で求めた補間多項式を用いて、阻止域における最小の減衰量 (最大の重みつき近似誤差 $\delta 2) d B_s^{(cur)} [t]$ を調べる。

【 0 1 8 7 】

s t e p 2 3

次に、指定した阻止域の減衰量との比較を行う (F 2 0 7)。

具体的には、指定した阻止域の減衰量 $d B_s$ と比較して、下記式 (4 6) または式 (4 7) を満足している場合には、s t e p 2 5 (F 1 0 5) の処理に移行する。満足していない場合には s t e p 2 4 (F 2 0 8) の処理に移行する。

【 0 1 8 8 】

【数 4 3】

$$|dB_s^{(cur)}[t] - dB_s| < \varepsilon_1 \quad (46)$$

【 0 1 8 9 】

【数 4 4】

$$|\omega_s^{(cur)}[t] - \omega_s^{(pre)}[t]| < \varepsilon_2 \quad (47)$$

【 0 1 9 0 】

ただし、 ε_1 と ε_2 は非常に小さい値とする。

【 0 1 9 1 】

step 24

指定した阻止域の減衰量との比較において、上記式 (46) または式 (47) を満足していない場合には、バンドの設定を変更する (F 2 0 8)。

具体的には、新しい阻止域の始点周波数 $w_s^{(cur)}[t+1]$ を設定する。その設定法として一回目のループの場合と二回目以降のループの場合に分けて説明する。

【 0 1 9 2 】

一回目:

一回目の場合には、図 1 9 に示す 3 つのケースが考えられる。

すなわち、周波数 $w_s^{(pre)}[0]$ 、 $w_s^{(cur)}[0]$ に対して、図 1 9 (A)，(B)，(C) に示すケースが考えられる。

図 1 9 (A) に示すケースは、両方とも指定した減衰量を満足しているケースである。この場合、 $w=0$ に近い周波数 $w_s^{(pre)}[0]$ を解とし step 25 の処理に進む。

図 1 9 (B) に示すケースは、両方とも指定した減衰量を満足しないケースである。この場合、現在のタップ数では、指定した減衰量を実現することができないので、その旨を表示して終了。

図 1 9 (C) に示すケースは、片方のみが指定した減衰量を満足するケースである。この場合は、下記式 (4 8) のようにして s t e p 2 1 の処理に移行する。

なお、今回の初期周波数点の与え方では、 $w_s^{(pre)}[0]$ が満足し、 $w_s^{(cur)}[0]$ が満足しないケースは存在しない。

【0 1 9 3】

【数 4 5】

$$\begin{aligned}\omega_s^{(pre)}[1] &= \omega_s^{(cur)}[0] \\ \omega_s^{(cur)}[1] &= 0.5 \times (\omega_s^{(cur)}[0] + \omega_s^{(pre)}[0]) \\ dB_s^{(pre)}[1] &= dB_s^{(cur)}[0]\end{aligned}\tag{48}$$

【0 1 9 4】

二回目以降:

二回目以降の場合には、図 2 0 に示す 2 つのケースが考えられる。二回目以降における新しい周波数の決め方において、 $w_s^{(pre)}[t+1]$ には必ず指定した減衰量 dB_s を満足する周波数を保存することにする。周波数 $w_s^{(pre)}[t]$ 、 $w_s^{(cur)}[t]$ に対して、図 2 0 (A)，(B) に示すケースが考えられる。

図 2 0 (A) に示すケースは、片方のみが指定した減衰量を満足するケースである、この場合は、下記式 (4 9) のようにして次の s t e p 2 1 の処理に移行する。

なお、常に $w_s^{(pre)}[t]$ は減衰量を満足した周波数がくるので、 $w_s^{(pre)}[t]$ が満足しないケースは存在しない。

【0 1 9 5】

【数 4 6】

$$\begin{aligned}\omega_s^{(pre)}[t+1] &= \omega_s^{(pre)}[t] \\ \omega_s^{(cur)}[t+1] &= 0.5 \times (\omega_s^{(cur)}[t] + \omega_s^{(pre)}[t]) \\ dB_s^{(pre)}[t+1] &= dB_s^{(pre)}[t]\end{aligned}\tag{49}$$

【 0 1 9 6 】

図 2 0 (B) に示すケースは、両方とも指定した減衰量を満足しているケースである。この場合は、下記式 (5 0) のようにして次の s t e p 2 1 の処理に移行する。

【 0 1 9 7 】

【数 4 7】

$$\begin{aligned}\omega_s^{(pre)}[t+1] &= \omega_s^{(cur)}[t] \\ \omega_s^{(cur)}[t+1] &= \omega_s^{(cur)}[t] + 0.5 \times (\omega_s^{(cur)}[t] - \omega_s^{(pre)}[t]) \\ dB_s^{(pre)}[t+1] &= dB_s^{(cur)}[t]\end{aligned}\quad (50)$$

【 0 1 9 8 】

s t e p 2 5

近似された振幅特性から直線位相 F I R フィルタの係数を求める (F 1 0 5)

すなわち、最終的に得られた振幅特性から直線位相 F I R フィルタの係数を求める。

【 0 1 9 9 】

図 2 1 は、チェス盤歪みを回避する零点のフィルタをプリフィルタとして、「阻止域の減衰量を満足する最小の阻止域の始点周波数を持つフィルタ」を求めるアルゴリズムにより得られた低域通過フィルタの周波数応答特性を示す図である。

この場合の基本アルゴリズム、求めたい変数、バンドは以下の通りである。

【 0 2 0 0 】

基本アルゴリズム:

プリフィルタの周波数特性を考慮したレムズ交換アルゴリズムである。

- ・ 2 4 タップ
- ・ 偶対称
- ・ $U = 3$ (直流利得が U となるようにフィルタ係数を U 倍する)
- ・ 阻止域の減衰量は -40 dB 以下

求めたい変数:

阻止域の始点周波数 w_s である。

【0 2 0 1】

【表 4】

バンド

バンド	周波数範囲	利得	重み
通過域	$0 \leq w \leq 0.3\pi$	1	1
阻止域	$w_s \leq w \leq \pi$	0	1

【0 2 0 2】

なお、図 2 1 中において、実線は阻止域の減衰量を満足する最小の阻止域の始点周波数をもつ低域通過フィルタの周波数応答を示している。また、①で示す点線はチェス盤歪みを回避するための零点の周波数を示し、②で示す線あらかじめ与えたバンドの区切りを示している。

【0 2 0 3】

図 2 1 からわかるように、本発明に係る「阻止域の減衰量を満足する最小の阻止域の始点周波数を持つフィルタ」を求めるアルゴリズムにより得られた低域通過フィルタは、良好な周波数応答特性を有している。

【0 2 0 4】

第 3 のアプローチ

最後に、第 3 のアプローチでは、指定した阻止域の減衰量 $d B_s$ を満足する最小のタップ数 N を求めることになる。

図 2 2 は、阻止域の減衰量を満足する最小のタップ数のフィルタを求めるアルゴリズムのフローチャート示す図である。

【0 2 0 5】

ここで、このアルゴリズムで、自由になるパラメータ、目的、そしてアルゴリズムの原理を列挙すると次のようになる。

* 自由パラメータ：タップ数である。

* 目的：指定された阻止域の減衰量を満足する最小タップ数のフィルタを得る

*原理: バンドの変数はすべて固定であるので、指定した阻止域の減衰量を満足できない場合に、タップ数を1タップ増やす。

【0206】

また、図22および以下に説明するアルゴリズムの各ステップ処理F102, F103, F104, F105、の内容は、第1のアプローチの場合と同様に、図6に関連付けて説明したプリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換アルゴリズムと同じである。また、処理F206の内容は第2のアプローチの場合と同様に、図11に関連付けて説明した処理と同様である。したがって、ここでの処理については、図6および図11と同じ符号を用いている。

【0207】

step 30

図22に示すように、まず、初期設定を行う(F401)。この初期設定では、直線位相FIRフィルタの設定、バンドの設定、プリフィルタの係数の設定、初期極値点の設定を行う。

具体的に設定する項目は以下の通りである。

- ・初期タップ数、
- ・直線位相FIRフィルタは、偶対称あるいは奇対称、
- ・バンドの数は2個、
- ・各バンドの始点周波数と終点周波数、
- ・各バンドの利得、
- ・各バンドの重みづけ、
- ・プリフィルタの係数、
- ・阻止域の減衰量 dB_s (すなわち、阻止域のリップルの大きさ δ_2 を指す)、
- ・近似帯域で極値となる周波数 $w^{(0)} = w_k^{(0)}$ ($k = 0, \dots, R$)

ただし、右肩文字(i) は繰り返しの回数を表している。

【0208】

step 31

プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換アルゴリズムを実行する (F

102, F103, F104)。

具体的には、処理F102では、 $w_p^{(cur)}[t]$ のときの極値点から振幅特性を補間する補間多項式を生成する。

次いで、処理F103において、補間多項式から求められた振幅特性から新しい極値点を決定する。

そして、処理F104において、レムズ交換アルゴリズムの繰り返し判断を行う。

【0209】

step 32

次に、阻止域の減衰量を調べる (F206)。

処理F102で求めた補間多項式を用いて、阻止域における最小の減衰量(最大の重みつき近似誤差 $\delta 2) dB_s^{(cur)}[t]$ を調べる。

【0210】

step 33

次に、指定した阻止域の減衰量との比較を行う (F412)。

具体的には、指定した阻止域の減衰量 dB_s と比較して、下記式 (51) を満足している場合には、step 35 (F105) の処理に移行する。満足していない場合には step 34 (F413) の処理に移行する。

【0211】

【数48】

$$|dB_s^{(cur)}[t]| < dB_s \quad (51)$$

【0212】

step 34

1タップ増やす (F413)。

すなわち、現在のタップ数を1タップ増やし、step 31の処理に移行する。

【0213】

step 35

近似された振幅特性から直線位相 F I R フィルタの係数を求める (F 1 0 5)

すなわち、最終的に得られた振幅特性から直線位相 F I R フィルタの係数を求める。

【 0 2 1 4 】

図 2 3 は、チェス盤歪みを回避する零点のフィルタをプリフィルタとして、「阻止域の減衰量を実現する最小のタップ数」を求めるアルゴリズムにより得られた低域通過フィルタの周波数応答特性を示す図である。

この場合の基本アルゴリズム、求めたい変数、バンドは以下の通りである。

【 0 2 1 5 】

基本アルゴリズム:

プリフィルタの周波数特性を考慮したレムズ交換アルゴリズムである。

- ・ 初期タップ数 1 0 タップ
- ・ 偶対称
- ・ $U = 3$ (直流利得が U となるようにフィルタ係数を U 倍する)
- ・ 阻止域の減衰量は -60 dB 以下

求めたい変数:

タップ数 N である。

【 0 2 1 6 】

【表 5】

バンド

バンド	周波数範囲	利得	重み
通過域	$0 \leq \omega \leq 0.3\pi$	1	1
阻止域	$0.5\pi \leq \omega \leq \pi$	0	1

【 0 2 1 7 】

なお、図 2 3 中において、実線は阻止域の減衰量が -60 dB 以下になる最小のタップ数 (3 6 タップ) の低域通過フィルタの周波数応答を示している。また、①で示す点線はチェス盤歪みを回避するための零点となる周波数を示し、②で

示す点線はあらかじめ与えたバンドの区切りを示している。

【0218】

図23からわかるように、本発明に係る「阻止域の減衰量を実現する最小のタップ数」を求めるアルゴリズムにより得られた低域通過フィルタは、良好な周波数応答特性を有している。

【0219】

次に、第2の変形例として、阻止域の減衰量を満足し、遷移域の周波数点を通過するフィルタを求めるアルゴリズムについて説明する。

【0220】

ここで、このアルゴリズムで自由になるパラメータ、目的、そしてアルゴリズムの原理を列挙すると次のようになる。

* 自由パラメータ：通過域の終点周波数 w_p と阻止域の始点周波数 w_s である。

* 目的：阻止域の減衰量 $d B_s$ を満足し、かつ、遷移域の周波数 w_c で減衰量 $d B_c$ を通過するバンドを決定する。すなわち、遷移域の特定周波数 w_c で減衰量 $d B_c$ となるような最も大きい通過域の終点周波数 w_p と最も小さい阻止域の始点周波数 w_s を得る。

* 原理：通過域の始点周波数と阻止域の終点周波数が固定であり、通過域の終点周波数 w_p と阻止域の始点周波数 w_s が自由パラメータである。2つの自由パラメータがあるので、同時に動かすと適切に決めることができない。そこで、片方のパラメータを固定し、阻止域の減衰量を満足するもう一方のパラメータを求める。遷移域の周波数 w_c で減衰量 $d B_c$ を通過しない場合は、固定していたパラメータを変更する。以上のような反復を繰り返すことで、遷移域の周波数 w_c で減衰量 $d B_c$ を通過するバンドを決定する。

阻止域の減衰量を満足するパラメータを求める方法は、2種類のアプローチ、すなわち、

第1に「阻止域の減衰量を満足する最も小さい阻止域の始点周波数を持つフィルタ」、

第2に「阻止域の減衰量を満足する最も大きい通過域の終点周波数を持つフィ

ルタ」があるので、それぞれをベースにしたアルゴリズムを順を追って説明する。

【 0 2 2 1 】

図 2 4 は、阻止域の減衰量を満足し、遷移域の周波数点を通過するフィルタを求めるアルゴリズムのフローチャートを示す図である。

まず、図 2 4 ～図 2 9 に関連付けて、「阻止域の減衰量を満足する最も小さい阻止域の始点周波数を持つフィルタ」をベースにしたアルゴリズムについて説明する。

【 0 2 2 2 】

すなわち、本アルゴリズムでは、「阻止域の減衰量を満足する最も小さい阻止域の始点周波数を持つフィルタ」を求めるアルゴリズムを利用する。

具体的なアルゴリズムの方針は、図 2 5 に示すように、上記アルゴリズムを内側のループとして w_s を求め、さらに外側に w_p を求めるためのループをかぶせてバンドのパラメータを決定する。

すなわち、外側のループで通過域の終点周波数 w_p を固定し、内側のループで阻止域の減衰量 $d B_s$ を満足する阻止域の始点周波数 w_s を求める。

求められた振幅特性が指定した遷移域の点 (w_c , $d B_c$) を通過してないときは、「阻止域の減衰量を満足する最も大きい通過域の終点周波数を持つフィルタ」を探索したときと同様に w_p を二分割法を用いて探索する。

以下に具体的なアルゴリズムを示すが、内側のループである「阻止域の減衰量を満足する最も小さい阻止域の始点周波数を持つフィルタ」を求めるアルゴリズムは同じなので説明は省略する。

【 0 2 2 3 】

また、図 2 4 および以下に説明するアルゴリズムの各ステップ処理 F 1 0 2, F 1 0 3, F 1 0 4, F 1 0 5、の内容は、第 1 のアプローチの場合と同様に、図 6 に関連付けて説明したプリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換アルゴリズムと同じである。また、処理 F 2 0 6, F 2 0 7, F 2 0 8 の内容は第 2 のアプローチの場合と同様に、図 1 1 に関連付けて説明した処理、すなわち「阻止域の減衰量を満足する最も小さい阻止域の始点周波数を持つフィルタ」のアル

ゴリズムと同様である。したがって、ここでの処理については、図 6 および図 1 1 と同じ符号を用いている。

【 0 2 2 4 】

s t e p 4 0

まず、図 2 4 に示すように、初期設定を行う（F 3 0 1）。この初期設定では、直線位相 F I R フィルタの設定、バンドの設定、プリフィルタの係数の設定、初期極値点の設定、阻止域の減衰量の指定、二分割法の初期周波数の設定を行う。

具体的に設定する項目は以下の通りである。

- ・ タップ数、
- ・ 直線位相 F I R フィルタは、偶対称あるいは奇対称、
- ・ バンドの数は 2 個、
- ・ 通過域の始点周波数 $\omega = 0$ 、
- ・ 通過域の利得、
- ・ 阻止域の終点周波数 $\omega = \pi$ 、
- ・ 阻止域の利得、
- ・ 通過域と阻止域に対する重みづけ、
- ・ プリフィルタの係数、
- ・ 阻止域の減衰量 d B s (すなわち、阻止域のリップルの大きさ $\delta 2$ を指す)、
- ・ 遷移域の周波数 w_c とその減衰量 d B c 、
- ・ 近似帯域で極値となる周波数 $w^{(0)} = w_k^{(0)}$ ($k = 0, \dots, R$)

ただし、右肩文字 (i) は繰り返しの回数を表している。

【 0 2 2 5 】

また、図 2 6 は、阻止域の減衰量を満足し、遷移域の周波数点を通過するフィルタを求めるアルゴリズムにおける二分割法の初期周波数を示す図である。

図 2 6 に示すように、本例では、二分割法の初期周波数とし下記のような値を与えている。

【 0 2 2 6 】

【数 4 9】

$$\omega_p^{(pre)}[0] = \text{通過域の始点周波数の近傍} \quad (52)$$

$$\omega_p^{(cur)}[0] = \omega_c \text{の近傍} \quad (53)$$

【 0 2 2 7 】

w_p の後ろにある $[t]$ の部分はサイクル数を表すものとする。

ここでは、周波数 $w_p^{(pre)}[0]$ に対してはプリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換アルゴリズムを実行して阻止域における指定した減衰量 $d B_s$ を満足する最小の阻止域の始点周波数 $w_s^{(pre)}[0]$ が求められ、そのときの w_c における利得 $d B_c^{(cur)}[0]$ が得られているとして以下のステップについて説明する。

【 0 2 2 8 】

s t e p 4 1

「阻止域の減衰量を満足する最も小さい阻止域の始点周波数を持つフィルタ」を求めるアルゴリズムを実行する (F102, F103, F104, F206, F207, F208)。

具体的には、処理 F 1 0 2 では、 $w_p^{(cur)}[t]$ のときの極値点から振幅特性を補間する補間多項式を生成する。

次いで、処理 F 1 0 3 において、補間多項式から求められた振幅特性から新しい極値点を決定する。

そして、処理 F 1 0 4 において、レムズ交換アルゴリズムの繰り返し判断を行う。

次に、処理 F 2 0 6 において、阻止域における最小の減衰量（最大の重みつき近似誤差）を求める。

次に、処理 F 2 0 7 において、阻止域の減衰量を満足する最も小さい阻止域の始点周波数 w_s を持つフィルタを求めるアルゴリズムの終了条件を得る。

また、処理 F 2 0 8 において、新しい阻止域の始点周波数 $w_s^{(cur)}$ の設定を行う。

【0229】

step 42

次に、遷移域に指定した周波数の減衰量を調べる (F309)。

処理 F102において、「阻止域の減衰量を満足する最も小さい阻止域の始点周波数」を求めるアルゴリズムで最終的に求まったラグランジュ補間多項式を用いて、遷移域に指定した周波数 w_c に対する減衰量 $dB_c^{(cur)}[t]$ を調べる。

【0230】

step 43

遷移域の指定減衰量との比較を行う (F310)。

遷移域の周波数 w_c に対する減衰量 dB_c と比較して、下記式 (54) または式 (55) を満足している場合には、step 45 (F105) の処理に移行し、満足していない場合には step 44 (F311) の処理に移行する。

【0231】

【数50】

$$|dB_c^{(cur)}[t] - dB_c| < \varepsilon_1 \quad (54)$$

【0232】

【数51】

$$|\omega_p^{(cur)}[t] - \omega_p^{(pre)}[t]| < \varepsilon_2 \quad (55)$$

【0233】

ただし、 ε_1 と ε_2 は非常に小さい値をしている。

【0234】

step 44

遷移域の周波数 w_c に対する減衰量 dB_c との比較において、上記式 (54) または式 (55) を満足していない場合には、バンドの設定を変更する (F311)。

具体的には、新しい通過域の終点周波数 $w_p^{(cur)}[t+1]$ を設定する。その設定法として一回目のループの場合と二回目以降のループの場合に分けて説明す

る。

【 0 2 3 5 】

一回目:

一回目の場合には、図 2 7 に示す 3 つのケースが考えられる。

すなわち、周波数 $w_p^{(pre)}[0]$ 、 $w_p^{(cur)}[0]$ に対して、図 2 7 (A)，(B)，(C) に示すケースが考えられる。

図 2 7 (A) に示すケースは、両方とも指定した減衰量 dB_c を満足しているケースである。この場合、大きい周波数 $w_p^{(cur)}[0]$ を解として step 4 5 の処理に進む。

図 2 7 (B) に示すケースは、両方とも指定した減衰量を満足しないケースである。この場合、現在のタップ数では、指定した減衰量を実現することができないので、その旨を表示して終了する。

図 2 7 (C) に示すケースは、片方のみが指定した減衰量を満足するケースである。この場合は、下記式 (5 6) のようにして step 4 1 の処理に移行する。

なお、今回の初期周波数の与え方では、 $w_p^{(cur)}[0]$ が満足し、 $w_p^{(pre)}[0]$ が満足しないケースは存在しない。

【 0 2 3 6 】

【数 5 2】

$$\begin{aligned}\omega_p^{(pre)}[1] &= \omega_p^{(pre)}[0] \\ \omega_p^{(cur)}[1] &= 0.5 \times (\omega_p^{(cur)}[0] + \omega_p^{(pre)}[0]) \\ dB_c^{(pre)}[1] &= dB_c^{(pre)}[0]\end{aligned}\tag{56}$$

【 0 2 3 7 】

二回目以降:

二回目以降の場合には、図 2 8 に示す 2 つのケースが考えられる。二回目以降における新しい周波数 $w_p^{(cur)}[t+1]$ の決め方において、 $w_p^{(pre)}[t+1]$ には必ず指定減衰量 dB_c を満足する周波数を保存する。周波数 $w_p^{(pre)}[t]$ 、 $w_p^{(cur)}[t]$ に対して図 2 8 (A)，(B) に示すケースが考えられる。

図 2 8 (A) に示すケースは、片方のみが指定した減衰量を満足するケースである。この場合は、下記式 (5 7) によりして次の s t e p 4 1 の処理に移行する。

なお、常に $w_p^{(pre)}[t]$ は指定した減衰量を満足した周波数がくるので、 $w_p^{(pre)}[t]$ が満足しないケースは存在しない。

【0 2 3 8】

【数 5 3】

$$\begin{aligned}\omega_p^{(pre)}[t+1] &= \omega_p^{(pre)}[t] \\ \omega_p^{(cur)}[t+1] &= 0.5 \times (\omega_p^{(cur)}[t] + \omega_p^{(pre)}[t]) \\ dB_c^{(pre)}[t+1] &= dB_c^{(pre)}[t]\end{aligned}\quad (57)$$

【0 2 3 9】

図 2 8 (B) に示すケースは、両方とも指定した減衰量を満足しているケース。この場合は、下記式 (5 8) によりして次の s t e p 4 1 の処理に移行する。

【0 2 4 0】

【数 5 4】

$$\begin{aligned}\omega_p^{(pre)}[t+1] &= \omega_p^{(cur)}[t] \\ \omega_p^{(cur)}[t+1] &= \omega_p^{(cur)}[t] + 0.5 \times (\omega_p^{(cur)}[t] - \omega_p^{(pre)}[t]) \\ dB_c^{(pre)}[t+1] &= dB_c^{(cur)}[t]\end{aligned}\quad (58)$$

【0 2 4 1】

s t e p 4 5

近似された振幅特性から直線位相 F I R フィルタの係数を求める (F 1 0 5)

すなわち、最終的に得られた振幅特性から直線位相 F I R フィルタの係数を求める。

【0 2 4 2】

図 2 9 は、チェス盤歪みを回避する零点のフィルタをプリフィルタとして、「

最小の阻止域の始点周波数を持つフィルタ」を求めるアルゴリズムをベースにした「阻止域の減衰量を満足し、遷移域の周波数点を通過するフィルタ」を求めるアルゴリズムにより得られた低域通過フィルタの周波数応答特性を示す図である。

この場合の基本アルゴリズム、求めたい変数、バンドは以下の通りである。

【0 2 4 3】

基本アルゴリズム:

阻止域の減衰量を満足する最小の阻止域の始点周波数を求めるレムズ交換アルゴリズムである。

- ・ $(0, 4\pi, 12 \text{ dB})$ を通過
- ・ 24 タップ
- ・ 偶対称
- ・ $U = 3$ (直流利得が U となるようにフィルタ係数を U 倍する)
- ・ 阻止域の減衰量は -40 dB 以下

求めたい変数:

通過域の終点周波数 w_p と阻止域の始点周波数 w_s である。

【0 2 4 4】

【表 6】

バンド

バンド	周波数範囲	利得	重み
通過域	$0 \leq w \leq w_p$	1	1
阻止域	$w_s \leq w \leq \pi$	0	1

【0 2 4 5】

なお、図 2 9 において、実線は阻止域の減衰量を満足し、遷移域の周波数点を通過する低域通過フィルタの周波数応答を示している。また、黒丸は指定した周波数点を示し、点線はチェス盤歪みを回避するための零点となる周波数を示している。

【 0 2 4 6 】

図 2 9 からわかるように、「最小の阻止域の始点周波数を持つフィルタ」を求めるアルゴリズムをベースにした「阻止域の減衰量を満足し、遷移域の周波数点を通過するフィルタ」を求めるアルゴリズムにより得られた低域通過フィルタは、良好な周波数応答特性を有している。

【 0 2 4 7 】

次に、阻止域の減衰量を満足する最も大きい通過域の終点周波数を持つフィルタを求めるアルゴリズムをベースにしたアルゴリズムについて、図 2 4、図 3 0 ～図 3 3 に関連付けて説明する。

この場合のフローチャートは、阻止域の減衰量を満足し、遷移域の周波数点を通過するフィルタを求めるアルゴリズムにおいて参照した図 2 4 と等価なものとなる。

【 0 2 4 8 】

本アルゴリズムでは、「阻止域の減衰量を満足する最も大きい通過域の終点周波数を持つフィルタ」を求めるアルゴリズムを利用する。

具体的なアルゴリズムの方針は、図 3 0 に示すように、上記アルゴリズムを内側のループとして w_p を求め、さらに外側に w_s を求めるためのループをかぶせてバンドのパラメータを決定する。

すなわち、外側のループで阻止域の始点周波数 w_s を固定し、内側のループで阻止域の指定減衰量 $d B_s$ を満足する通過域の終点周波数 w_p を求める。

求められた振幅特性が指定した遷移域の点 (w_c , $d B_c$) を通過してないときは、「阻止域の減衰量を満足する最も小さい阻止域の始点周波数を持つフィルタ」を探索したときと同様に w_s を二分除法を用いて探索する。

具体的に以下にアルゴリズムを示すが、内側のループである「阻止域の減衰量を満足する最も大きい通過域の終点周波数を持つフィルタ」を求めるアルゴリズムは同じなので説明は省略する。

【 0 2 4 9 】

また、図 2 4 および以下に説明するアルゴリズムの各ステップ処理 F 1 0 2, F 1 0 3, F 1 0 4, F 1 0 5、の内容は、第 1 のアプローチの場合と同様に、

図 6 に関連付けて説明したプリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換アルゴリズムと同じである。また、処理 F 2 0 6, F 2 0 7, F 2 0 8 の内容は第 2 のアプローチの場合と同様に、図 1 1 に関連付けて説明した処理、すなわち「阻止域の減衰量を満足する最も小さい阻止域の始点周波数を持つフィルタ」のアルゴリズムと同様である。したがって、ここでの処理については、図 6 および図 1 1 と同じ符号を用いている。

【 0 2 5 0 】

s t e p 5 0

図 2 4 に示すように、まず、初期設定を行う (F 3 0 1)。この初期設定では、直線位相 F I R フィルタの設定、バンドの設定、プリフィルタの係数の設定、初期極値点の設定、阻止域の減衰量の指定、二分割法の初期周波数の設定を行う。

具体的に設定する項目は以下の通りである。

- ・ タップ数、
- ・ 直線位相 F I R フィルタは、偶対称あるいは奇対称、
- ・ バンドの数は 2 個、
- ・ 通過域の始点周波数 $\omega = 0$ 、
- ・ 通過域の利得、
- ・ 阻止域の終点周波数 $\omega = \pi$ 、
- ・ 阻止域の利得、
- ・ 通過域と阻止域に対する重みづけ、
- ・ プリフィルタの係数、
- ・ 阻止域の減衰量 $d B_s$ (すなわち、阻止域のリップルの大きさ $\delta 2$ を指す)、
- ・ 遷移域の周波数 w_c とその減衰量 $d B_c$ 、
- ・ 近似帯域で極値となる周波数 $w^{(0)} = w_k^{(0)}$ ($k = 0, \dots, R$)

ただし、右肩文字 (i) は繰り返しの回数を表している。

【 0 2 5 1 】

また、図 3 1 は、阻止域の減衰量を満足し、遷移域の周波数点を通過するフィルタを求めるアルゴリズムにおける二分割法の初期周波数を示す図である。

図 3 1 に示すように、本例では、二分割法の初期周波数として下記のような値を与えている。

【 0 2 5 2 】

【数 5 5】

$$\omega_s^{(cur)}[0] = \text{阻止域の終点周波数の近傍} \quad (59)$$

【 0 2 5 3 】

もう一方の $w_s^{(pre)}[0]$ は下記のように値として「阻止域の減衰量を満足する最も小さい阻止域の始点周波数を持つフィルタ」を探索するアルゴリズムで求めた w_s を $w_s^{(pre)}[0]$ としている。

【数 5 6】

$$\omega_p^{(pre)}[0] = \text{通過域の始点周波数の近傍} \quad (60)$$

【 0 2 5 4 】

なお、本来ならば、下記式 (6 1) として探索すべきであるが、これでは阻止域を減衰量を満足するような w_p が見当たらない。そこで、 w_p の最小の値は 0.01 程度であることから、このときの阻止域の減衰量を満足する阻止域の始点周波数 w_s を初期周波数としている。

【 0 2 5 5 】

【数 5 7】

$$\omega_s^{(pre)}[0] = \omega_c \text{ の近傍} \quad (61)$$

【 0 2 5 6 】

w_s の後ろにある [t] の部分はサイクル数を表すものとする。

ここでは、周波数 $w_s^{(pre)}[0]$ に対しては、プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換アルゴリズムを実行して阻止域における指定した減衰量 $d B_s$ を満足する最大の通過域の終点周波数 $w_p^{(pre)}[0]$ が求められ、そのときの w_c における利得 $d B_c^{(pre)}[0]$ が得られているとして以下のステップについて説明する。

【 0 2 5 7 】

s t e p 5 1

「阻止域の減衰量を満足する最も大きい通過域の終点周波数を持つフィルタ」を求めるアルゴリズムを実行する (F102, F103, F104, F206, F207, F208)。

具体的には、処理 F 1 0 2 では、 $w_s^{(cur)}[t]$ のときの極値点から振幅特性を補間する補間多項式を生成する。

次いで、処理 F 1 0 3 において、補間多項式から求められた振幅特性から新しい極値点を決定する。

そして、処理 F 1 0 4 において、レムズ交換アルゴリズムの繰り返し判断を行う。

次に、処理 F 2 0 6 において、阻止域における最小の減衰量（最大の重みつき近似誤差）を求める。

次に、処理 F 2 0 7 において、阻止域の減衰量を満足する最も小さい阻止域の始点周波数 w_s を持つフィルタを求めるアルゴリズムの終了条件を得る。

また、処理 F 2 0 8 において、新しい阻止域の始点周波数 $w_p^{(cur)}$ の設定を行う。

【 0 2 5 8 】

s t e p 5 2

次に、遷移域に指定した周波数の減衰量を調べる (F 3 0 9)。

処理 F 1 0 2 において、「阻止域の減衰量を満足する最も大きい阻止域の終点周波数」を求めるアルゴリズムで最終的に求まったラグランジュ補間多項式を用いて、遷移域に指定した周波数 w_c に対する減衰量 $d B_c^{(cur)}$ を調べる。

【 0 2 5 9 】

s t e p 5 3

指定した遷移域の減衰量との比較を行う (F 3 1 0)。

指定した遷移域の周波数 w_c に対する減衰量 $d B_c$ と比較して、下記式 (6 2) または式 (6 3) を満足している場合には、s t e p 5 5 (F 1 0 5) の処理に移行し、満足していない場合には s t e p 5 4 (F 3 1 1) の処理に移行する。

【 0 2 6 0 】

【数 5 8】

$$|dB_c^{(cur)}[t] - dB_c| < \varepsilon_1 \quad (62)$$

【 0 2 6 1 】

【数 5 9】

$$|\omega_p^{(cur)}[t] - \omega_p^{(pre)}[t]| < \varepsilon_2 \quad (63)$$

【 0 2 6 2 】

ただし、 ε_1 と ε_2 は非常に小さい値をしている。

【 0 2 6 3 】

s t e p 5 4

遷移域の周波数 w_c に対する減衰量 dB_c との比較において、上記式 (62) または式 (63) を満足していない場合には、バンドの設定を変更する (F 3 1 1)。

具体的には、新しい通過域の終点周波数 $w_s^{(cur)}[t+1]$ を設定する。その設定法として一回目のループの場合と二回目以降のループの場合に分けて説明する。

【 0 2 6 4 】

一回目:

一回目の場合には、図 3 2 に示す 3 つのケースが考えられる。

すなわち、周波数 $w_s^{(pre)}[0]$ 、 $w_s^{(cur)}[0]$ に対して、図 3 2 (A)，(B)，(C) に示すケースが考えられる。

図 3 2 (A) に示すケースは、両方とも指定した減衰量 dB_c を満足しているケースである。この場合、大きい周波数 $w_s^{(cur)}[0]$ を解として s t e p 5 5 の処理に進む。

図 3 2 (B) に示すケースは、両方とも指定した減衰量を満足しないケースである。この場合、現在のタップ数では、指定した減衰量を実現することができないので、その旨を表示して終了する。

図 3 2 (C) に示すケースは、片方のみが指定した減衰量を満足するケースである。この場合は、下記式 (6 4) のようにして s t e p 5 1 の処理に移行する。

なお、今回の初期周波数の与え方では、 $w_s^{(cur)}[0]$ が満足し、 $w_s^{(pre)}[0]$ が満足しないケースは存在しない。

【 0 2 6 5 】

【数 6 0】

$$\begin{aligned}\omega_s^{(pre)}[1] &= \omega_s^{(pre)}[0] \\ \omega_s^{(cur)}[1] &= 0.5 \times (\omega_s^{(cur)}[0] + \omega_s^{(pre)}[0]) \\ dB_c^{(pre)}[1] &= dB_c^{(pre)}[0]\end{aligned}\tag{64}$$

【 0 2 6 6 】

二回目以降:

二回目以降の場合には、図 3 3 に示す 2 つのケースが考えられる。二回目以降における新しい周波数 $w_s^{(cur)}[t+1]$ の決め方において、 $w_s^{(pre)}[t+1]$ には必ず指定減衰量 dB_c を満足する周波数を保存する。周波数 $w_s^{(pre)}[t]$ 、 $w_s^{(cur)}[t]$ に対して図 3 3 (A)，(B) に示すケースが考えられる。

図 3 3 (A) に示すケースは、片方のみが指定した減衰量を満足するケースである。この場合は、下記式 (6 5) にようにして次の s t e p 5 1 の処理に移行する。

なお、常に $w_s^{(pre)}[t]$ は指定した減衰量を満足した周波数がくるので、 $w_s^{(pre)}[t]$ が満足しないケースは存在しない。

【 0 2 6 7 】

【数 6 1】

$$\begin{aligned}\omega_s^{(pre)}[t+1] &= \omega_s^{(pre)}[t] \\ \omega_s^{(cur)}[t+1] &= 0.5 \times (\omega_s^{(cur)}[t] + \omega_s^{(pre)}[t]) \\ dB_c^{(pre)}[t+1] &= dB_c^{(pre)}[t]\end{aligned}\tag{65}$$

【0268】

図33 (B) に示すケースは、両方とも指定した減衰量を満足しているケース。
この場合は、下記式(66) によりして次のstep 51の処理に移行する。

【0269】

【数62】

$$\begin{aligned}\omega_s^{(pre)}[t+1] &= \omega_s^{(cur)}[t] \\ \omega_p^{(cur)}[t+1] &= \omega_s^{(cur)}[t] + 0.5 \times (\omega_s^{(cur)}[t] - \omega_s^{(pre)}[t]) \\ dB_c^{(pre)}[t+1] &= dB_c^{(cur)}[t]\end{aligned}\quad (66)$$

【0270】

step 55

近似された振幅特性から直線位相FIRフィルタの係数を求める (F105)

すなわち、最終的に得られた振幅特性から直線位相FIRフィルタの係数を求める。

【0271】

図34は、チェス盤歪みを回避する零点のフィルタをプリフィルタとして、「最大の通過域の終点周波数をフィルタ」を求めるアルゴリズムをベースにした「阻止域の減衰量を満足し、遷移域の周波数点を通過するフィルタ」を求めるアルゴリズムにより得られた低域通過フィルタの周波数応答特性を示す図である。

この場合の基本アルゴリズム、求めたい変数、バンドは以下の通りである。

【0272】

基本アルゴリズム:

阻止域の減衰量を満足する最小の阻止域の始点周波数を求めるレムズ交換アルゴリズムである。

- ・ $(0.4\pi, 12\text{ dB})$ を通過
- ・ 24タップ
- ・ 偶対称

- ・ $U = 3$ (直流利得が U となるようにフィルタ係数を U 倍する)
- ・ 阻止域の減衰量は -40 dB 以下

求めたい変数:

通過域の終点周波数 w_p と阻止域の始点周波数 w_s である。

【0 2 7 3】

【表 7】

バンド

バンド	周波数範囲	利得	重み
通過域	$0 \leq w \leq w_p$	1	1
阻止域	$w_s \leq w \leq \pi$	0	1

【0 2 7 4】

なお、図 3 4 において、実線は阻止域の減衰量を満足し、遷移域の周波数点を通過する低域通過フィルタの周波数応答を示している。また、黒丸は指定した周波数点を示し、点線はチェス盤歪みを回避するための零点となる周波数を示している。

【0 2 7 5】

図 3 4 からわかるように、「最大の通過域の終点周波数をフィルタ」を求めるアルゴリズムをベースにした「阻止域の減衰量を満足し、遷移域の周波数点を通過するフィルタ」を求めるアルゴリズムにより得られた低域通過フィルタは、良好な周波数応答特性を有している。

【0 2 7 6】

次に、バンドを変更可能なレムズ交換アルゴリズムに対して、阻止域の減衰量を満足する最小タップ数のフィルタ設計のアルゴリズムについて説明する。

ここでは、前記「阻止域の減衰量を満足する最も小さい阻止域の始点周波数を持つフィルタ」を求めるアルゴリズムと、前記「阻止域の減衰量を満足する最も大きい通過域の終点周波数を持つフィルタ」を求めるアルゴリズムに対して、指定した阻止域の減衰量を実現する最小タップ数のフィルタを求めるアルゴリズムについて説明する。

【 0 2 7 7 】

図 3 5 は、阻止域の減衰量を実現する最小タップ数のフィルタを求めるアルゴリズムのフローチャートを示す図である。

【 0 2 7 8 】

このアルゴリズムで自由になるパラメータ、目的、そしてアルゴリズムの原理を列挙すると次のようになる。

* 自由パラメータ:

- ・ タップ数
- ・ 2 種類のアプローチが存在する。

第 1 に、通過域の終点周波数 w_p を可変とし、阻止域の始点周波数 w_s を固定する。

第 2 に、通過域の終点周波数 w_p を固定し、阻止域の始点周波数 w_s を可変とする。

* 目的: バンドの変数のうち一つが可変であるアルゴリズム対して、指定された阻止域の減衰量 dB_s を満足する最小タップ数のフィルタを得る。

* 原理: 1 回目のループで「解なし」となるとき、タップ数が足りず指定した減衰量の実現できないので、1 タップ数を増やし再度ためしてみる。

【 0 2 7 9 】

また、図 3 5 および以下に説明するアルゴリズムの各ステップ処理 F 1 0 2, F 1 0 3, F 1 0 4, F 1 0 5、の内容は、第 1 のアプローチの場合と同様に、図 6 に関連付けて説明したプリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換アルゴリズムと同じである。また、処理 F 2 0 1, F 2 0 6, F 2 0 7, F 2 0 8 の内容は第 2 のアプローチの場合と同様に、図 1 1 に関連付けて説明した処理、すなわち「阻止域の減衰量を満足する最も大きい通過域の終点周波数を持つフィルタ」のアルゴリズム、および「阻止域の減衰量を満足する最も小さい阻止域の始点周波数を持つフィルタ」のアルゴリズムと同様である。したがって、ここでの処理については、図 6 および図 1 1 と同じ符号を用いている。

【 0 2 8 0 】

s t e p 6 0

図 3 5 に示すように、まず、初期設定を行う (F 2 0 1)。この初期設定では、直線位相 F I R フィルタの設定、バンドの設定、プリフィルタの係数の設定、初期極値点の設定、阻止域の減衰量の指定、二分割法の初期周波数の設定を行う。

具体的に設定する項目は以下の通りである。

- ・ タップ数、
 - ・ 直線位相 F I R フィルタは、偶対称あるいは奇対称、
 - ・ バンドの数は 2 個、
 - ・ 通過域の始点周波数 $\omega = 0$ 、
 - ・ 「阻止域の減衰量を満足する最も小さい阻止域の始点周波数を持つフィルタ」を求めるアルゴリズムの場合は、通過域の終点周波数 ω_p 、
 - ・ 通過域の利得、
 - ・ 阻止域の終点周波数 $\omega = \pi$ 、
 - ・ 「阻止域の減衰量を満足する最も大きい通過域の終点周波数を持つフィルタ」を求めるアルゴリズムの場合は、阻止域の始点周波数 ω_s 、
 - ・ 阻止域の利得、
 - ・ 通過域と阻止域に対する重みづけ、
 - ・ プリフィルタの係数、
 - ・ 阻止域の減衰量 $d B_s$ (すなわち、阻止域のリップルの大きさ $\delta 2$ を指す)、
 - ・ 近似帯域で極値となる周波数 $w^{(0)} = w_k^{(0)}$ ($k = 0, \dots, R$)
- ただし、右肩文字 (i) は繰り返しの回数を表している。
- ・ 二分割法の初期周波数の入力

【 0 2 8 1 】

s t e p 6 1

プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換アルゴリズムを実行する (F 1 0 2, F 1 0 3, F 1 0 4)。

具体的には、処理 F 1 0 2 では、極値点から振幅特性を補間する補間多項式を生成を生成する。

次いで、処理 F 1 0 3 において、補間多項式から求められた振幅特性から新し

い極値点を決定する。

そして、処理 F 1 0 4 において、レムズ交換アルゴリズムの繰り返し判断を行う。

【 0 2 8 2 】

s t e p 6 2

次に、阻止域における最小の減衰量(最大の重みつき近似誤差)を求める(F 2 0 6)。

【 0 2 8 3 】

s t e p 6 3

指定した阻止域の減衰量を満足する周波数の探索アルゴリズムの終了条件が成り立つか否かを判別する(F 2 0 7)。

終了条件が成り立つ場合には s t e p 6 7 (F 1 0 5) の処理に移行し、成り立たないときは s t e p 6 4 (F 2 0 8) の処理に移行する。

【 0 2 8 4 】

s t e p 6 4

指定した阻止域の減衰量を満足する周波数の探索アルゴリズムの終了条件が成り立たない場合に、バンドの設定を変更する(F 2 0 8)。

【 0 2 8 5 】

s t e p 6 5

指定した阻止域の減衰量との比較を行う(F 4 1 4)。

処理 F 2 0 8 のバンドの設定変更において、1 回目のループで「解なし」となる場合は s t e p 6 6 (F 4 1 4) の処理に移行し、それ以外の場合は、s t e p 6 1 の処理に戻る。

【 0 2 8 6 】

s t e p 6 6

1 タップ増やす(F 4 1 5)。

現在のタップ数を1 タップ増やし、s t e p 6 0 (F 2 0 1) の初期設定処理に移行する。

【 0 2 8 7 】

s t e p 6 7

近似された振幅特性から直線位相 F I R フィルタの係数を求める (F 1 0 5)

【 0 2 8 8 】

図 3 6 は、チェス盤歪みを回避する零点のフィルタをプリフィルタとして、「阻止域の減衰量を満足する最小のタップ数」を求めるアルゴリズムにより得られた低域通過フィルタの周波数応答特性を示す図である。

この基本アルゴリズム、求めたい変数、バンドは以下の通りである。

【 0 2 8 9 】

基本アルゴリズム:

阻止域の減衰量を満足する最小の阻止域の始点周波数を持つフィルタを求めるプリフィルタの周波数特性を考慮したレムズ交換アルゴリズムである。

- ・ 偶対称
- ・ $U = 3$ (直流利得が U となるようにフィルタ係数を U 倍する)
- ・ 阻止域の減衰量は -60 dB 以下

求めたい変数:

- ・ タップ数 N
- ・ 阻止域の始点周波数 w_s

【 0 2 9 0 】

【表 8】

バンド

バンド	周波数範囲	利得	重み
通過域	$0 \leq w \leq 0.3\pi$	1	1
阻止域	$w_s \leq w \leq \pi$	0	1

【 0 2 9 1 】

なお、図 3 6 中において、実線は阻止域の減衰量が -60 dB 以下になる最小のタップ数 (1 4 タップ) の低域通過フィルタの周波数応答を示している。また

、①で示す点線はチェス盤歪みを回避するための零点となる周波数を示し、②で示す点線はあらかじめ与えたバンドの区切りを示している。

【0 2 9 2】

図 3 6 からわかるように、「阻止域の減衰量を満足する最小のタップ数」を求めるアルゴリズムにより得られた低域通過フィルタは、良好な周波数応答特性を有している。

【0 2 9 3】

また、図 3 7 は、チェス盤歪みを回避する零点のフィルタをプリフィルタとして、「指定した阻止域の減衰量を実現する最小のタップ数」を求めるアルゴリズムにより得られた低域通過フィルタの周波数応答を示す図である。

この基本アルゴリズム、求めたい変数、バンドは以下の通りである。

【0 2 9 4】

基本アルゴリズム：

阻止域の減衰量を満足する最大の通過域の終点周波数を持つフィルタを求めるプリフィルタの周波数特性を考慮したレムズ交換アルゴリズムである。

- ・ 偶対称
- ・ $U = 3$ （直流利得が U となるようにフィルタ係数を U 倍する）
- ・ 阻止域の減衰量は -60 dB 以下

求めたい変数：

- ・ タップ数 N
- ・ 阻止域の始点周波数 w_s

【0 2 9 5】

【表 9】

バンド

バンド	周波数範囲	利得	重み
通過域	$0 \leq w \leq w_p$	1	1
阻止域	$0.5\pi \leq w \leq \pi$	0	1

【 0 2 9 6 】

なお、図 3 7 中において、実線は阻止域の減衰量が -60 dB 以下になる最小のタップ数（15 タップ）の低域通過フィルタの周波数応答を示している。また、①で示す点線はチェス盤歪みを回避するための零点となる周波数を示し、②で示す点線はあらかじめ与えたバンドの区切りを示している。

【 0 2 9 7 】

図 3 7 からわかるように、「指定した阻止域の減衰量を実現する最小のタップ数」を求めるアルゴリズムにより得られた低域通過フィルタは、良好な周波数応答特性を有している。

【 0 2 9 8 】

次に、阻止域の減衰量を満足し、遷移域の周波数点を通過する最小タップ数のフィルタを求めるアルゴリズムについて説明する。

ここでは、前記「阻止域の減衰量を満足し、遷移域の周波数点を通過するフィルタ」を求めるアルゴリズムに対して、阻止域の減衰量を満足し、かつ、遷移域の周波数点を通過する最小タップ数のフィルタを求めるアルゴリズムについて説明する。

【 0 2 9 9 】

図 3 8 は、阻止域の減衰量を満足し、遷移域の周波数点を通過する最小タップ数のフィルタを求めるアルゴリズムのフローチャートを示す図である。

【 0 3 0 0 】

このアルゴリズムで自由になるパラメータ、目的、そしてアルゴリズムの原理を列挙すると次のようになる。

* 自由パラメータ：

- ・ タップ数
- ・ 通過域の終点周波数 w_p
- ・ 阻止域の始点周波数 w_s

* 目的： 指定された阻止域の減衰量 $d B_s$ を満足し、かつ、遷移域の周波数 w_c で減衰量 $d B_c$ を通過する最小タップ数のフィルタを得る。すなわち、遷移域の特定周波数 w_c で減衰量 $d B_c$ となるような最も大きい通過域の終点周波数 w

p と最も小さい阻止域の始点周波数 ω_s を決め、最小のタップ数となるフィルタを得る。

＊原理： 1 回目のループで「解なし」となるとき、タップ数が足りず指定した減衰量が実現できないので、1 タップ数を増やし再度ためしてみる。また、遷移域の周波数点を実現できない場合においても 1 タップ数を増やし再度ためしてみる。

【0301】

また、図 3 8 および以下に説明するアルゴリズムの各ステップ処理 F 1 0 2, F 1 0 3, F 1 0 4, F 1 0 5、の内容は、第 1 のアプローチの場合と同様に、図 6 に関連付けて説明したプリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換アルゴリズムと同じである。また、処理 F 2 0 6, F 2 0 7, F 2 0 8 の内容は第 2 のアプローチの場合と同様に、図 1 1 に関連付けて説明した処理、すなわち「阻止域の減衰量を満足する最も大きい通過域の終点周波数を持つフィルタ」のアルゴリズム、または「阻止域の減衰量を満足する最も小さい阻止域の始点周波数を持つフィルタ」のアルゴリズムと同様である。さらに、処理 F 3 0 1, F 3 0 9, F 3 1 0, F 3 1 1 の内容は、図 2 4 に関連付けて説明した処理、すなわち「阻止域の減衰量を満足し、遷移域の特定周波数での指定減衰量を通過するフィルタを求めるアルゴリズム」と同様である。したがって、ここでの処理については、図 6、図 1 1、および図 2 4 と同じ符号を用いている。

【0302】

step 70

図 3 8 に示すように、まず、初期設定を行う (F 3 0 1)。具体的には、阻止域の減衰量を満足し、かつ、遷移域に指定した減衰量を通過するフィルタを求めるアルゴリズムの初期設定を行う。

具体的に設定する項目は以下の通りである。

- ・ タップ数、
- ・ 直線位相 FIR フィルタは、偶対称あるいは奇対称、
- ・ バンドの数は 2 個、
- ・ 通過域の始点周波数 $\omega = 0$ 、

- ・ 通過域の利得、
- ・ 阻止域の終点周波数 $\omega = \pi$ 、
- ・ 阻止域の利得、
- ・ 通過域と阻止域に対する重みづけ、
- ・ プリフィルタの係数、
- ・ 阻止域の減衰量 $d B_s$ (すなわち、阻止域のリップルの大きさ $\delta 2$ を指す)、
- ・ 遷移域の周波数 w_c とその減衰量 $d B_c$ 、
- ・ 近似帯域で極値となる周波数 $w^{(0)} = w_k^{(0)}$ ($k = 0, \dots, R$)

ただし、右肩文字(i) は繰り返しの回数を表している。

- ・ 二分除法の初期周波数の入力

【 0 3 0 3 】

s t e p 7 1

プリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換アルゴリズムを実行する (F 1 0 2, F 1 0 3, F 1 0 4)。

具体的には、処理 F 1 0 2 では、極値点から振幅特性を補間する補間多項式を生成を生成する。

次いで、処理 F 1 0 3 において、補間多項式から求められた振幅特性から新しい極値点を決定する。

そして、処理 F 1 0 4 において、レムズ交換アルゴリズムの繰り返し判断を行う。

【 0 3 0 4 】

s t e p 7 2

次に、阻止域における最小の減衰量 (最大の重みつき近似誤差) を求める (F 2 0 6)。

【 0 3 0 5 】

s t e p 7 3

指定した阻止域の減衰量を満足する周波数の探索アルゴリズムの終了条件が成り立つか否かを判別する (F 2 0 7)。

終了条件が成り立つ場合には s t e p 7 7 (F 3 0 9) の処理に移行し、成り

立たないときは `step 74` (F208) の処理に移行する。

【0306】

step 74

指定した阻止域の減衰量を満足する周波数の探索アルゴリズムの終了条件が成り立たない場合に、バンドの設定を変更する (F208)。

【0307】

step 75

指定した阻止域の減衰量との比較を行う (F414)。

処理 F208 のバンドの設定変更において、1 回目のループで「解なし」となる場合は `step 76` (F415) の処理に移行し、それ以外の場合は、`step 71` の処理に戻る。

【0308】

step 76

1 タップ増やす (F415)。

現在のタップ数を 1 タップ増やし、`step 70` (F301) の初期設定処理に移行する。

【0309】

step 77

指定した阻止域の減衰量を満足する周波数の探索アルゴリズムの終了条件が成り立つ場合に、遷移域に指定した周波数の減衰量を調べる (F309)。

【0310】

step 78

指定した阻止域の減衰量との比較を行う (F414)。

終了条件が成り立つ場合には `step 82` (F105) の処理に移行し、成り立たないときは `step 79` (F311) の処理に移行する。

【0311】

step 79

終了条件が成り立たない場合に、バンドの設定を変更する (F311)。

【 0 3 1 2 】

s t e p 8 0

指定した阻止域の減衰量との比較を行う (F 4 1 6) 。

処理 F 3 1 1 のバンドの設定変更において、1 回目のループで「解なし」となる場合は s t e p 8 1 (F 4 1 7) の処理に移行し、それ以外の場合は、s t e p 7 1 の処理に戻る。

【 0 3 1 3 】

s t e p 8 1

1 タップ増やす (F 4 1 7) 。

現在のタップ数を1 タップ増やし、s t e p 7 0 (F 3 0 1) の初期設定処理に移行する。

【 0 3 1 4 】

s t e p 8 3

近似された振幅特性から直線位相 F I R フィルタの係数を求める (F 1 0 5)

【 0 3 1 5 】

図 3 9 は、チェス盤歪みを回避する零点のフィルタをプリフィルタとして、「阻止域の減衰量を満足し、遷移域の周波数点を通過する最小のタップ数のフィルタ」を求めるアルゴリズムにより得られた低域通過フィルタの周波数応答特性を示す図である。

この基本アルゴリズム、求めたい変数、バンドは以下の通りである。

【 0 3 1 6 】

基本アルゴリズム:

阻止域の減衰量を満足する最大の通過域の終点周波数を求めるアルゴリズムをベースにした、遷移域の周波数点を通過するフィルタを得るレムズ交換アルゴリズムである。

- ・ (0.4π , 12 dB) を通過
- ・ 偶対称
- ・ $U = 3$ (直流利得が U となるようにフィルタ係数を U 倍する)

- ・ 阻止域の減衰量は -60 dB 以下

求めたい変数:

- ・ タップ数 N
- ・ 通過域の終点周波数 w_p
- ・ 阻止域の始点周波数 w_s

【0317】

【表10】

バンド

バンド	周波数範囲	利得	重み
通過域	$0 \leq w \leq w_p$	1	1
阻止域	$w_s \leq w \leq \pi$	0	1

【0318】

なお、図39中において、実線は阻止域の減衰量が -60 dB 以下で、遷移域の周波数 0.4π で減衰量 -12 dB 以下となる最小のタップ数（17タップ）の低域通過フィルタの周波数応答を示している。また、点線はチェス盤歪みを回避するための零点となる周波数を示し、黒丸は指定した遷移域の周波数点を示している。

【0319】

図39からわかるように、「阻止域の減衰量を満足し、遷移域の周波数点を通過する最小のタップ数のフィルタ」を求めるアルゴリズムにより得られた低域通過フィルタは、良好な周波数応答特性を有している。

【0320】

【発明の効果】

以上説明したように、本発明によれば、従来方法と比較して、重みつき近似誤差を等リプルが崩れてしまうことがなく、安定に保持できる利点がある。

また、従来方法と比較して、通過域の利得を一定値に保持することができる利点がある。

【図面の簡単な説明】

【図 1】

F I R フィルタのトランスバーサル型回路構成を示す図である。

【図 2】

従来方法におけるチェス盤歪みを回避した周波数応答と重みつき近似誤差の一例を示す図である。

【図 3】

F I R フィルタが直線位相を持つ 4 つの場合のインパルス応答を示す図である。

【図 4】

直線位相 F I R フィルタの 4 つの場合に対する $Q(e^{j\omega})$ と R を示す図である。

【図 5】

重みつきチェビシェフ近似の例を示す図である。

【図 6】

本発明に係るプリフィルタの周波数応答を考慮したレムズ交換アルゴリズムのフローチャートである。

【図 7】

重みつき近似誤差 $E(e^{j\omega})$ の新しい極値の決定法を説明するための図である。

【図 8】

本発明により設計されたチェス盤歪みを回避した低域通過フィルタの周波数応答を示す図である。

【図 9】

従来手法と本発明により設計された低域通過フィルタの周波数応答を比較するための図である。

【図 1 0】

本発明によって設計されたフィルタに対する重みつき近似誤差を示す図である。

【図 1 1】

阻止域の減衰量を満足するフィルタを求めるアルゴリズムのフローチャートを示す図である。

【図 1 2】

阻止域の減衰量を満足する最も大きい通過域の終点周波数を持つフィルタを求めるアルゴリズムのパラメータを示す図である。

【図 1 3】

阻止域の減衰量を満足する最も大きい通過域の終点周波数を持つフィルタを求めるアルゴリズムにおける二分割法の初期周波数を示す図である。

【図 1 4】

一回目のループにおけるバンド設定の変更を示した図である。

【図 1 5】

二回目以降のループにおけるバンド設定の変更を示す図である。

【図 1 6】

阻止域の減衰量を満足する最大の通過域の終点周波数をもつフィルタの周波数応答を示す図である。

【図 1 7】

阻止域の減衰量を満足する最も小さい阻止域の始点周波数を持つフィルタを求めるアルゴリズムのパラメータを示す図である。

【図 1 8】

阻止域の減衰量を満足する最も小さい阻止域の始点周波数を持つフィルタを求めるアルゴリズムにおける二分割法の初期周波数を示す図である。

【図 1 9】

一回目のループにおけるバンド設定の変更を示す図である。

【図 2 0】

二回目以降のループにおけるバンド設定の変更を示す図である。

【図 2 1】

阻止域の減衰量を満足する最小の阻止域の始点周波数をもつフィルタの周波数応答を示す図である。

【図 2 2】

阻止域の減衰量を満足する最小のタップ数のフィルタを求めるアルゴリズムのフローチャートを示す図である。

【図 2 3】

阻止域の減衰量を実現する最小のタップ数のフィルタの周波数応答を示す図である。

【図 2 4】

阻止域の減衰量を満足し、遷移域の周波数点を通過するフィルタを求めるアルゴリズムのフローチャートを示す図である。

【図 2 5】

阻止域の減衰量を満足し、遷移域の周波数点を通過するフィルタを求めるアルゴリズム (1) を示す図である。

【図 2 6】

阻止域の減衰量を満足し、遷移域の周波数点を通過するフィルタを求めるアルゴリズムにおける二分割法の初期周波数を示す図である。

【図 2 7】

一回目のループにおけるバンド設定の変更を示す図である。

【図 2 8】

二回目以降のループにおけるバンド設定の変更を示す図である。

【図 2 9】

阻止域の減衰量を満足し、遷移域の周波数点を通過するフィルタの周波数応答 (1) を示す図である。

【図 3 0】

阻止域の減衰量を満足し、遷移域の周波数点を通過するフィルタを求めるアルゴリズム (2) を示す図である。

【図 3 1】

阻止域の減衰量を満足し、遷移域の周波数点を通過するフィルタを求めるアルゴリズムにおける二分割法の初期周波数を示す図である。

【図 3 2】

一回目のループにおけるバンド設定の変更を示す図である。

【図 3 3】

二回目以降のループにおけるバンド設定の変更を示す図である。

【図 3 4】

阻止域の減衰量を満足し、遷移域の周波数点を通過するフィルタの周波数応答 (2) を示す図である。

【図 3 5】

阻止域の減衰量を實現する最小のタップ数のフィルタを求めるアルゴリズムのフローチャートを示す図である。

【図 3 6】

阻止域の減衰量を満足する最小のタップ数のフィルタの周波数応答を示す図である。

【図 3 7】

阻止域の減衰量を満足する最小のタップ数のフィルタの周波数応答を示す図である。

【図 3 8】

阻止域の減衰量を満足し、遷移域の周波数点を通過する最小のタップ数のフィルタを求めるアルゴリズムのフローチャートを示す図である。

【図 3 9】

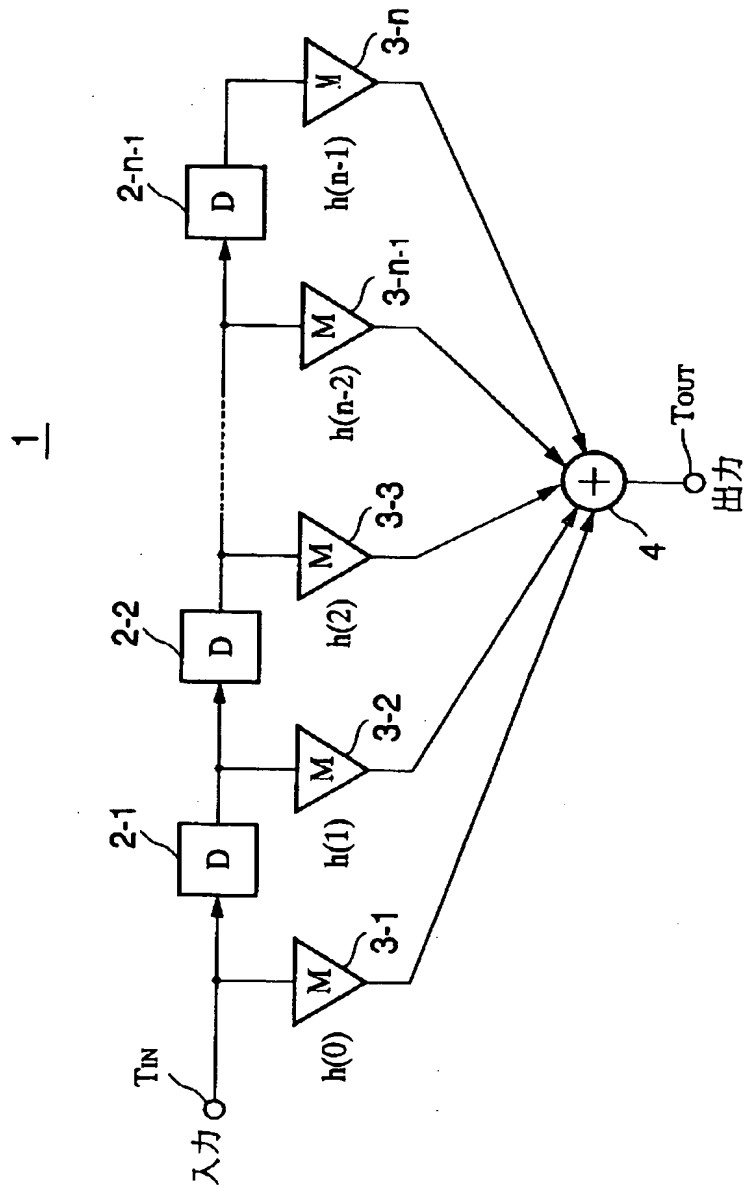
阻止域の減衰量を満足し、かつ、遷移領域の周波数点を通過する最小タップ数のフィルタの周波数応答を示す図である。

【符号の説明】

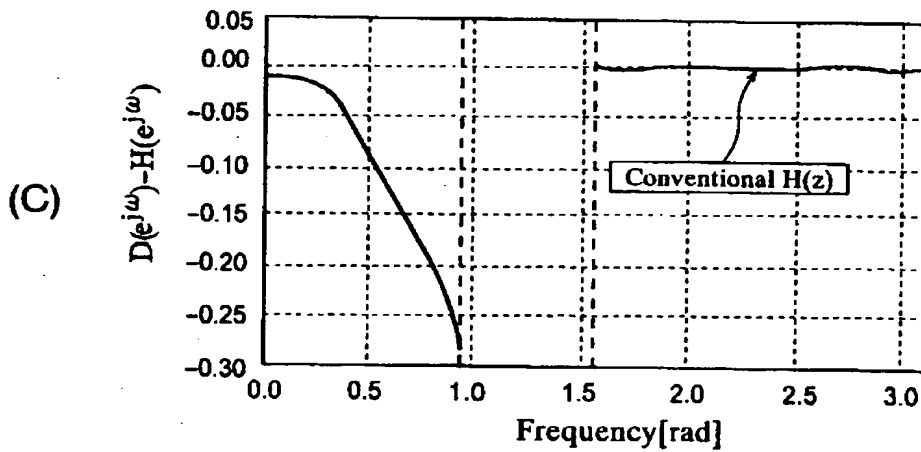
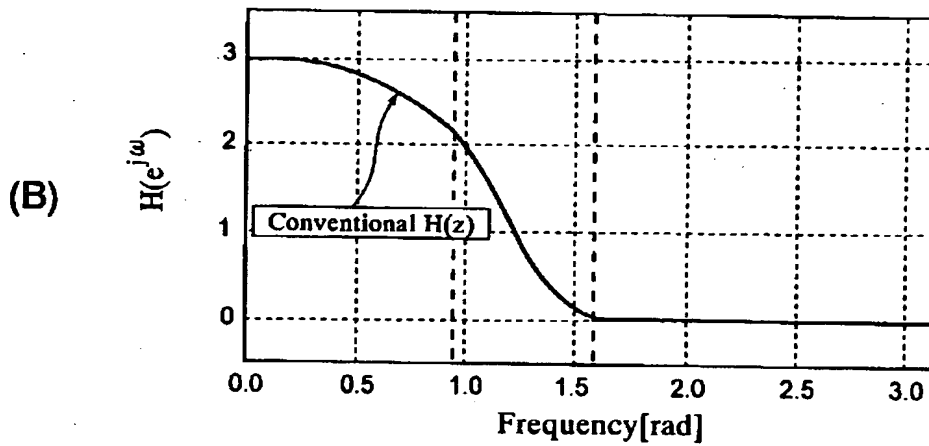
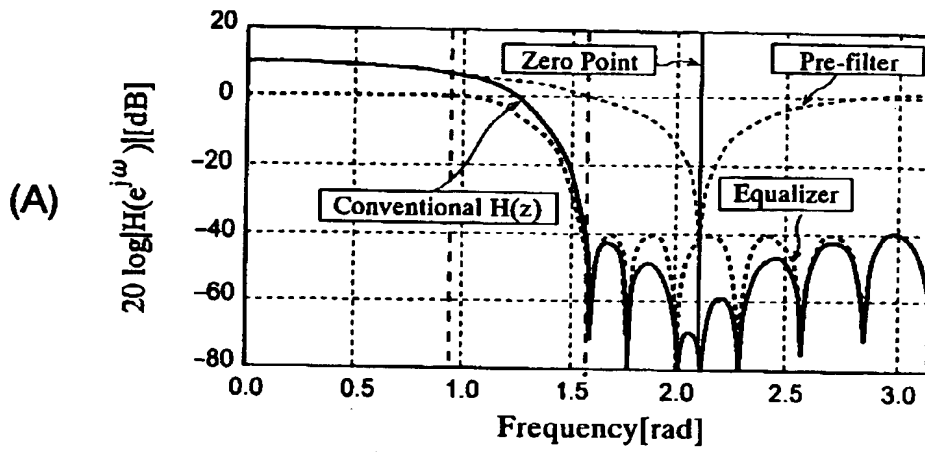
1 … 直線位相 FIR フィルタ、 $2-1 \sim 2-n-1$ … 遅延器、 $3-1 \sim 3-n$ … 乗算器、4 … 加算器、 $h(0) \sim h(n-1)$ … フィルタ係数、 T_{IN} … 入力端子、 T_{OUT} … 出力端子。

【書類名】 図面

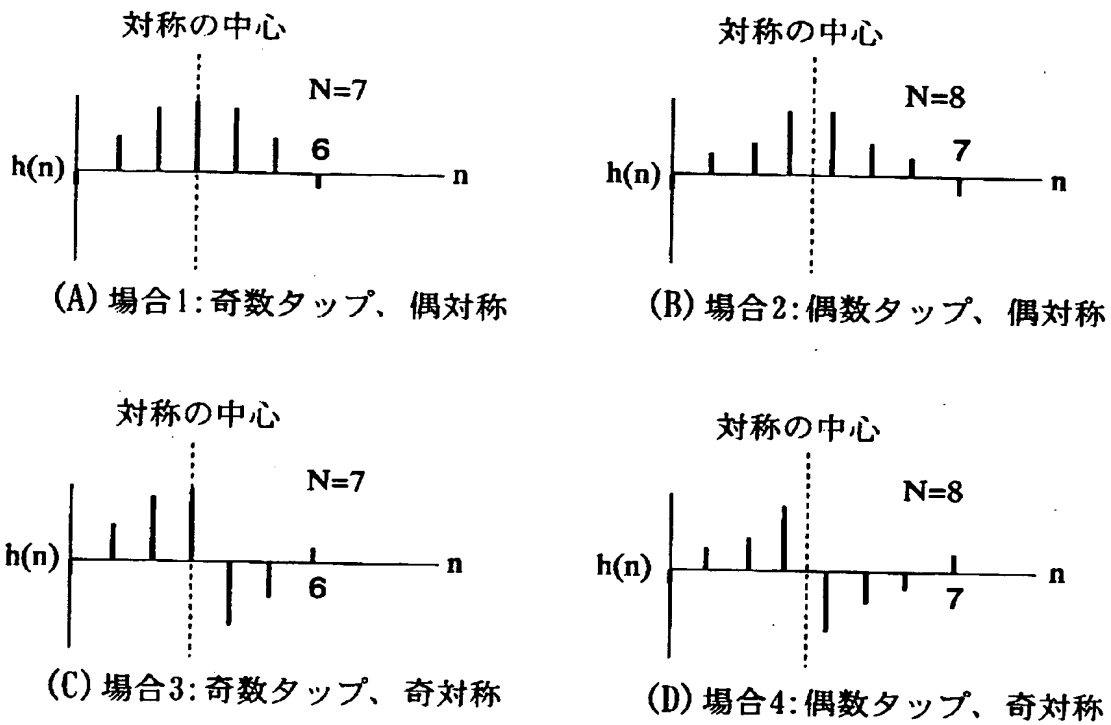
【図 1】



【図 2】



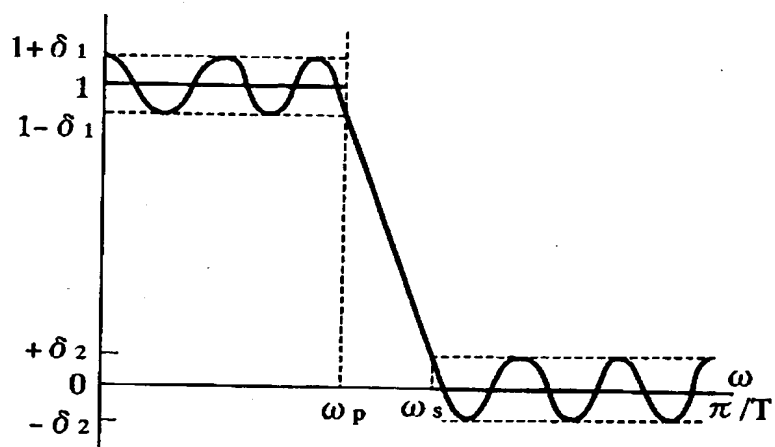
【図 3】



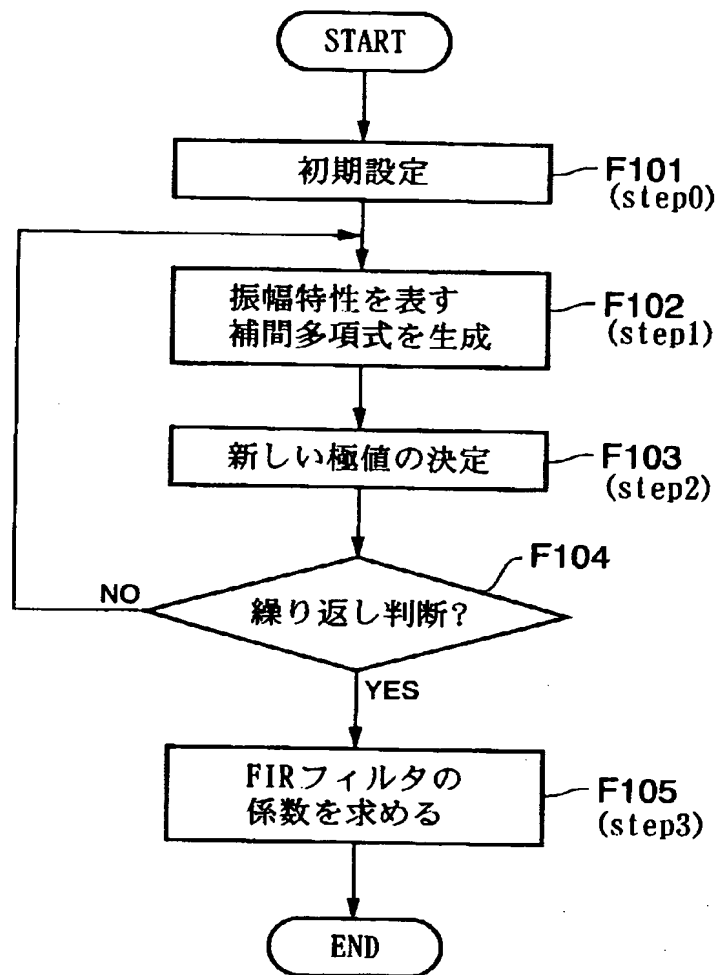
【図 4】

場合	$Q(e^{j\omega})$	R
1	1	$(L-1)/2+1$
2	$\cos(\omega/2)$	$L/2-1+1$
3	$\sin(\omega)$	$(L-3)/2+1$
4	$\sin(\omega/2)$	$L/2-1+1$

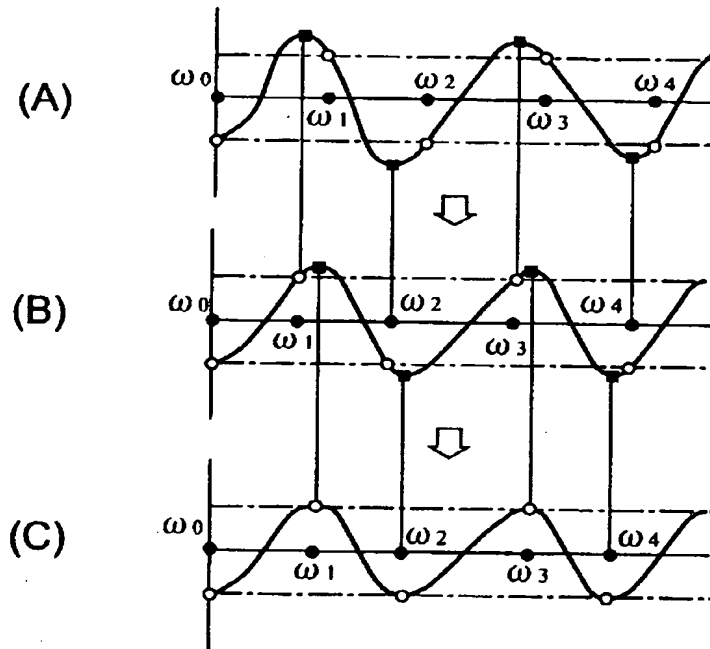
【図 5】



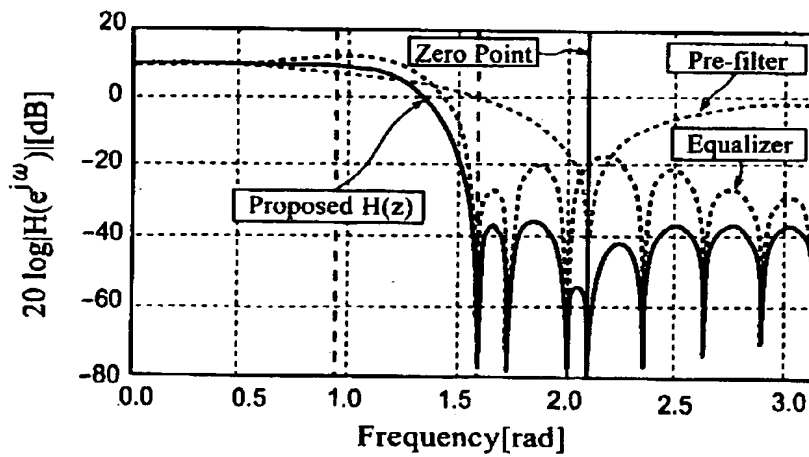
【図 6】



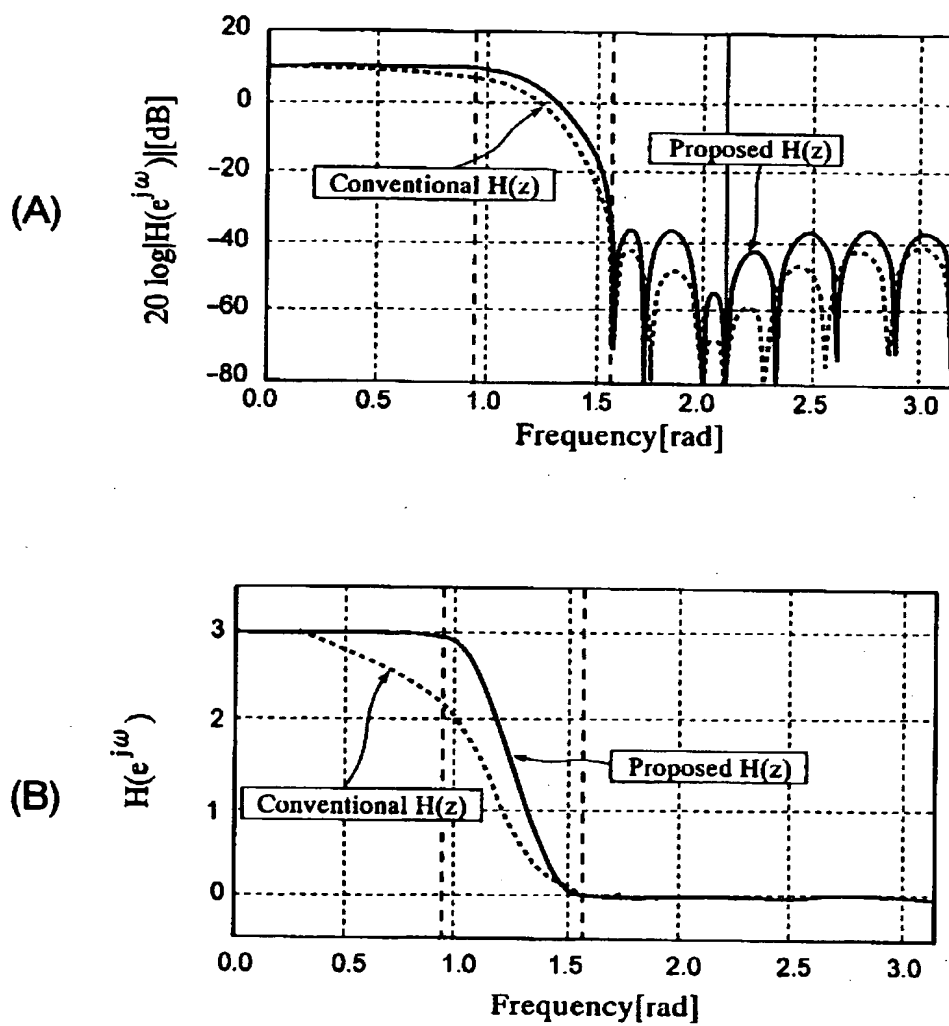
【図 7】



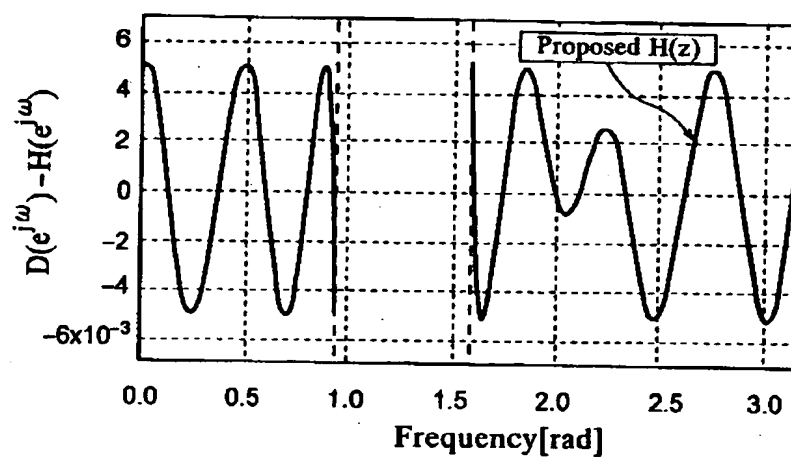
【図 8】



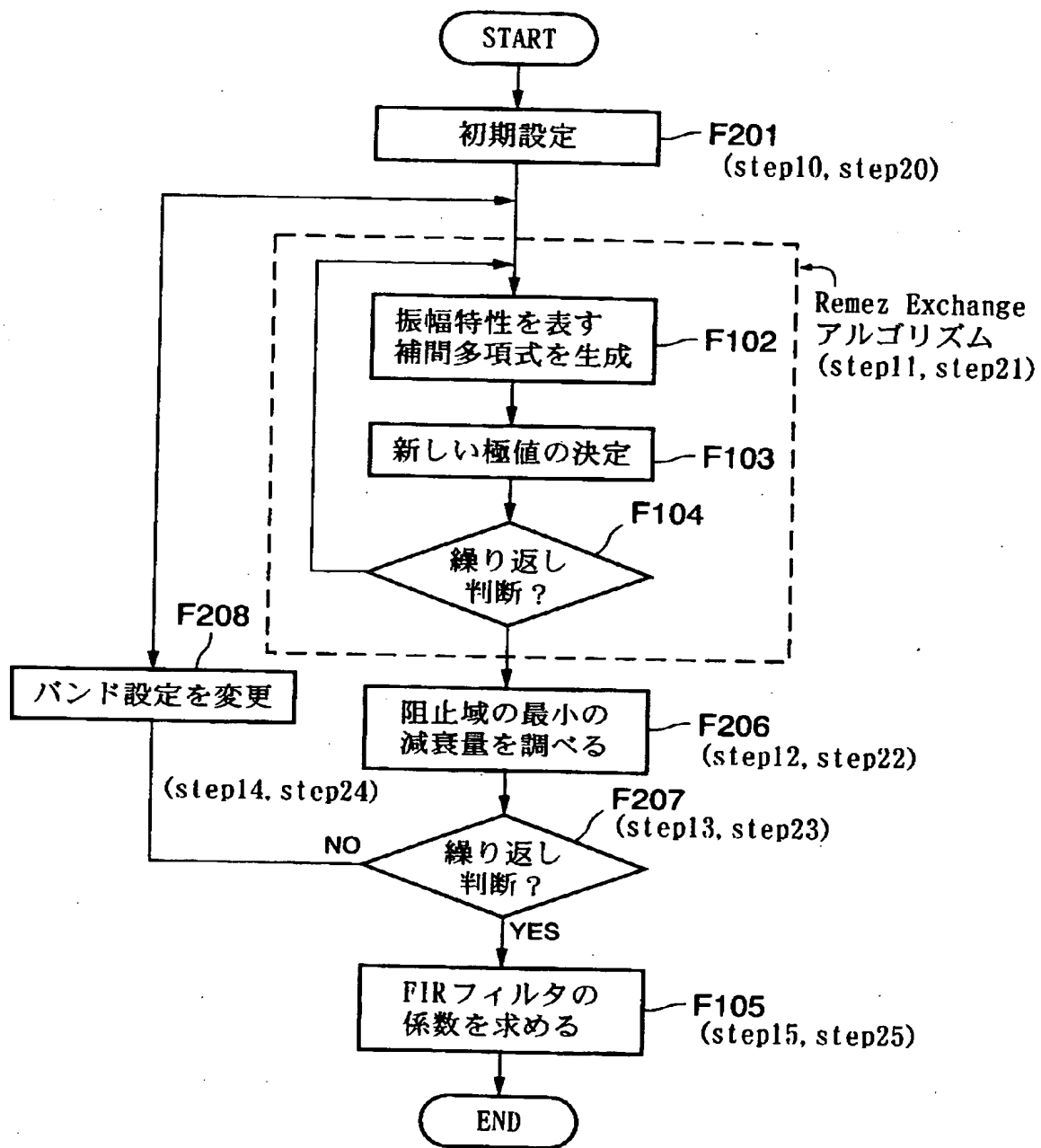
【図 9】



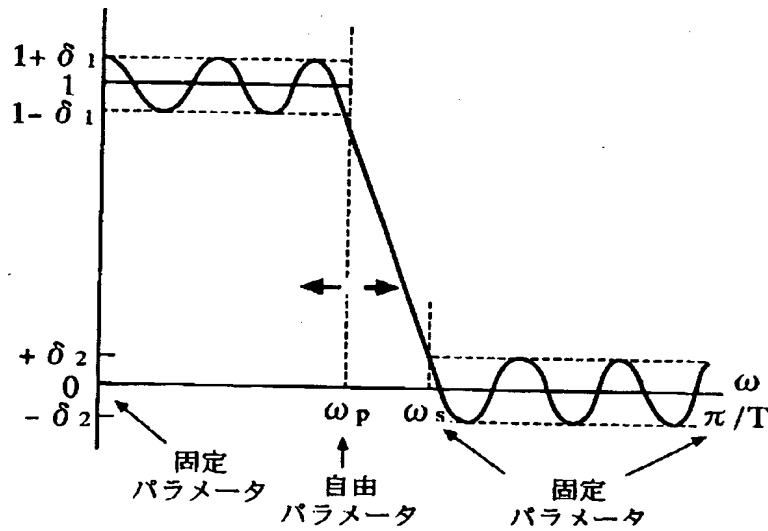
【図 10】



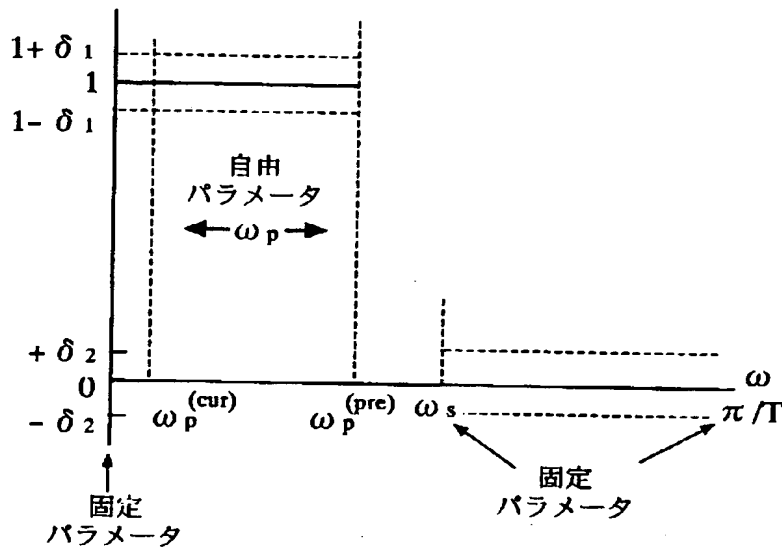
【図 11】



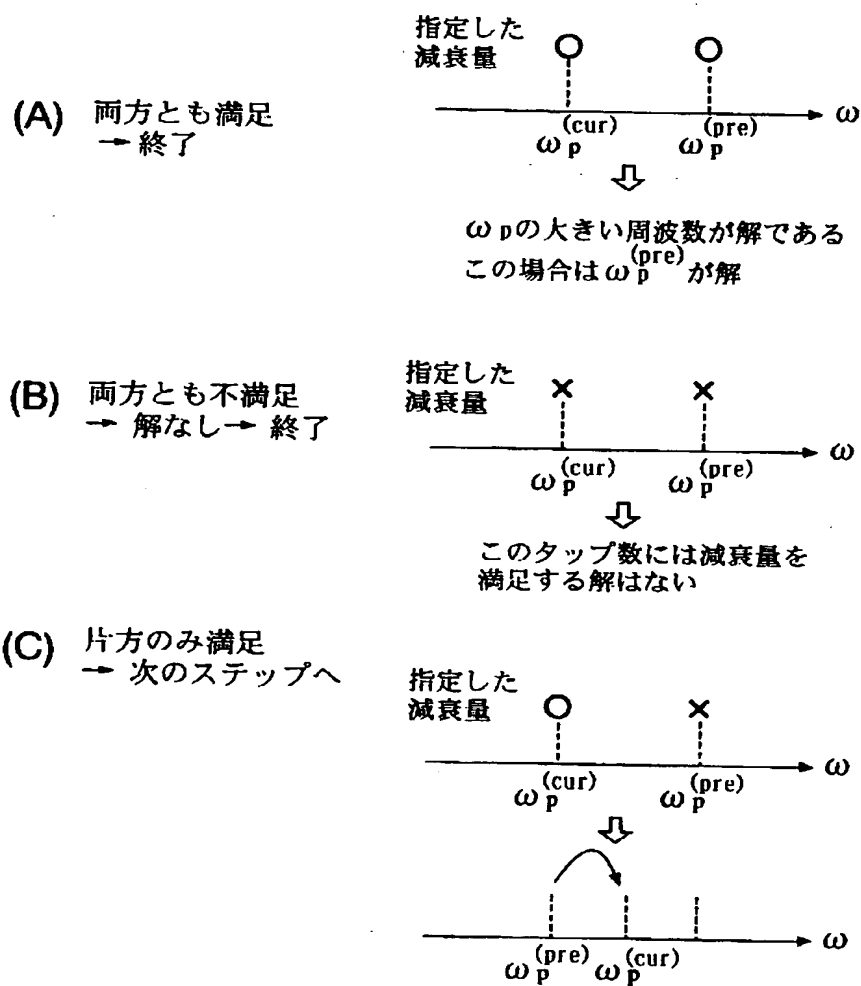
【図 1 2】



【図 1 3】

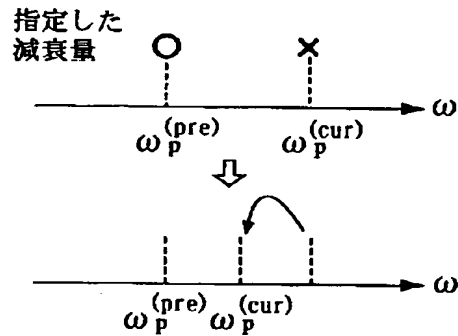


【図14】

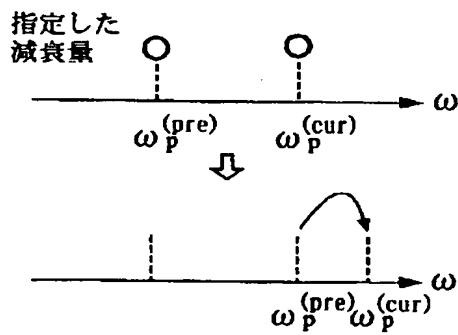


【図 15】

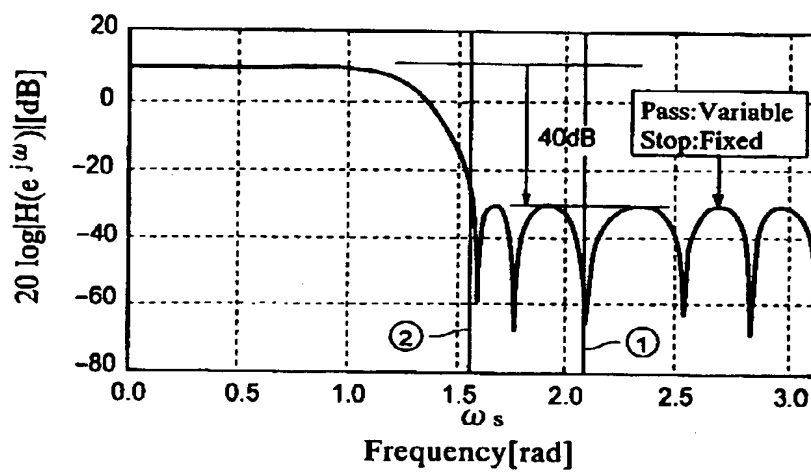
(A) 片方だけ満足
→ 次のステップへ



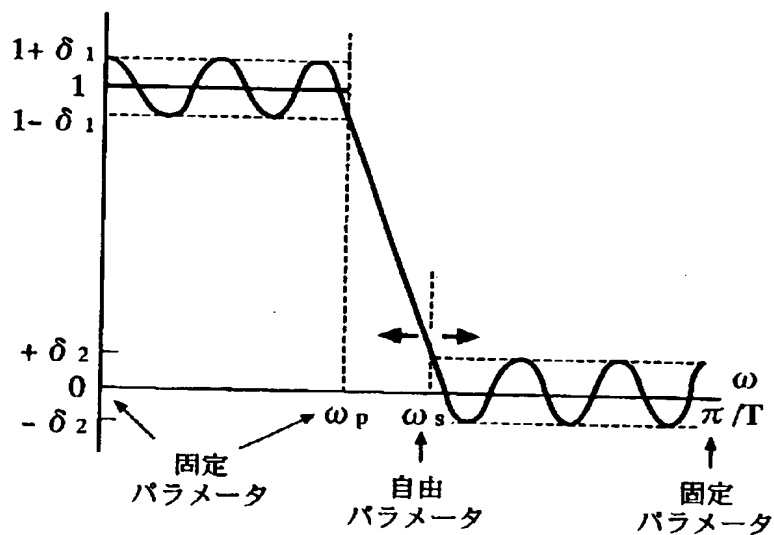
(B) 両方とも満足
→ 次のステップへ



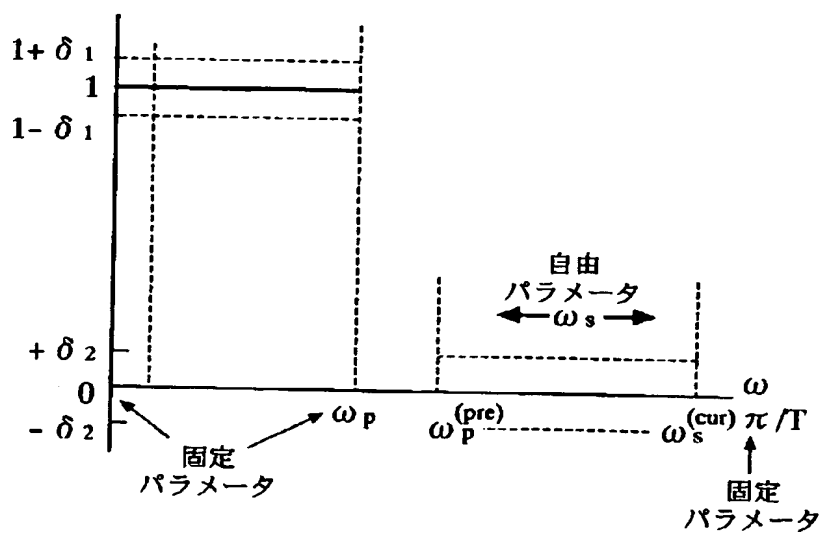
【図 16】



【図 17】

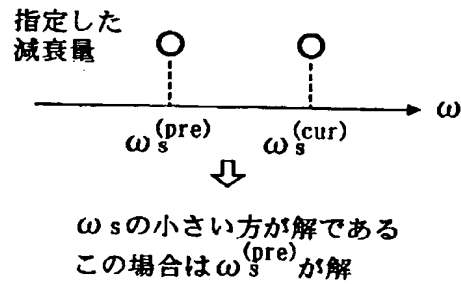


【図 18】

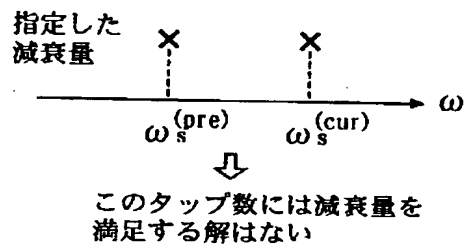


【図 19】

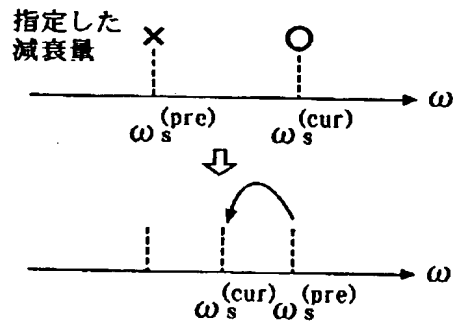
(A) 両方とも満足
→ 終了



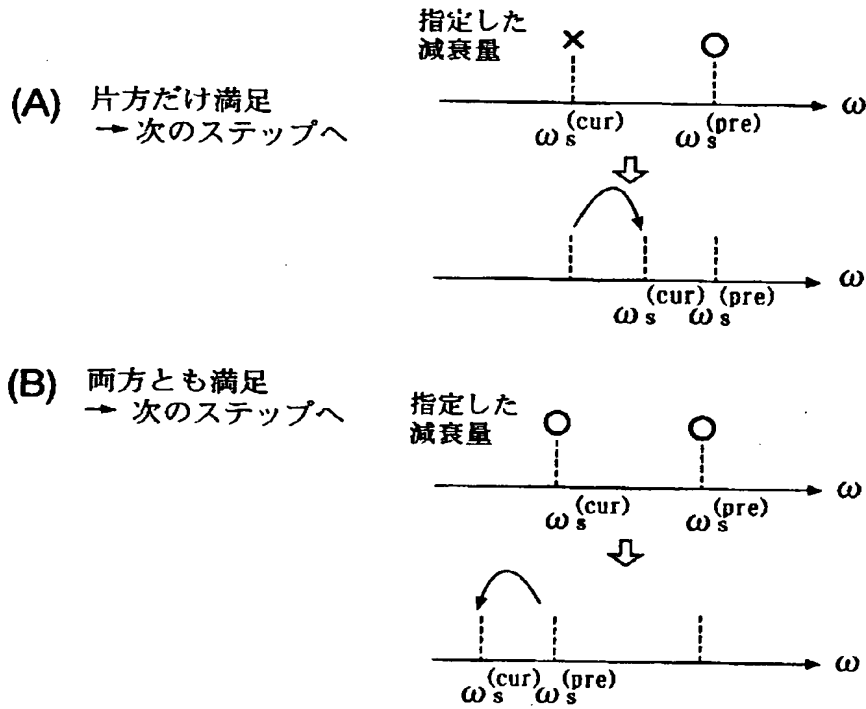
(B) 両方とも不満足
→ 解なし → 終了



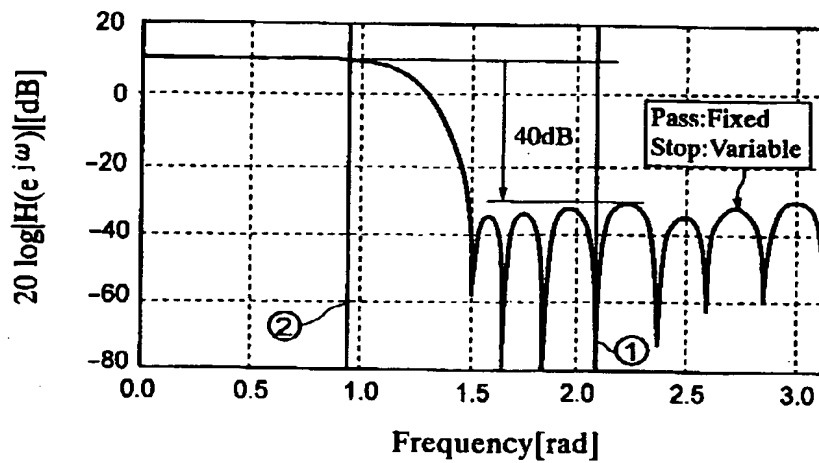
(C) 片方のみ満足
→ 次のステップへ



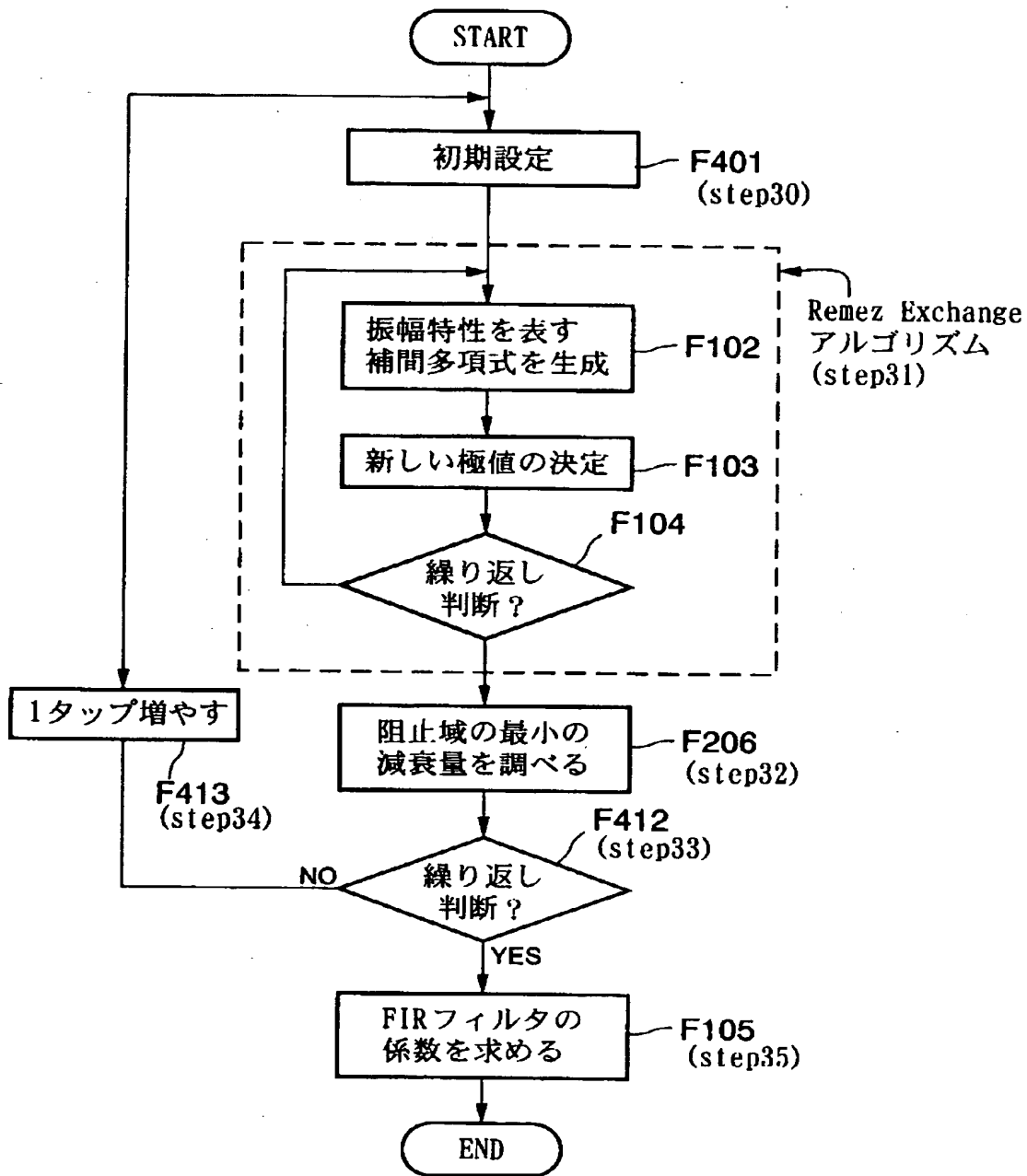
【図 20】



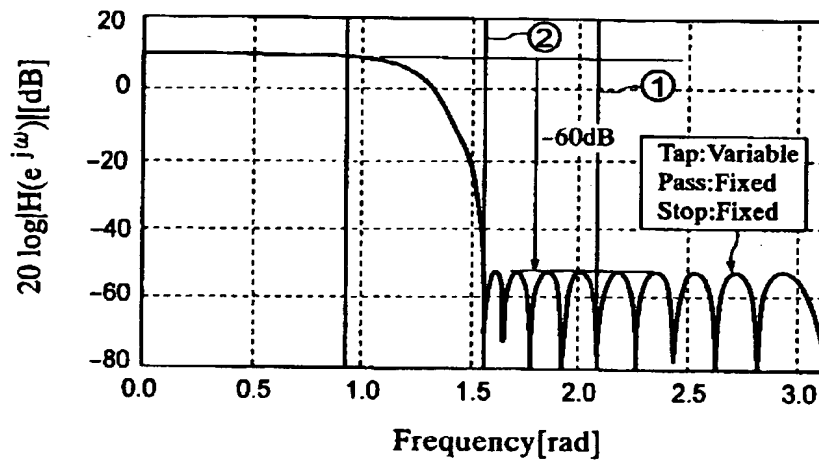
【図 21】



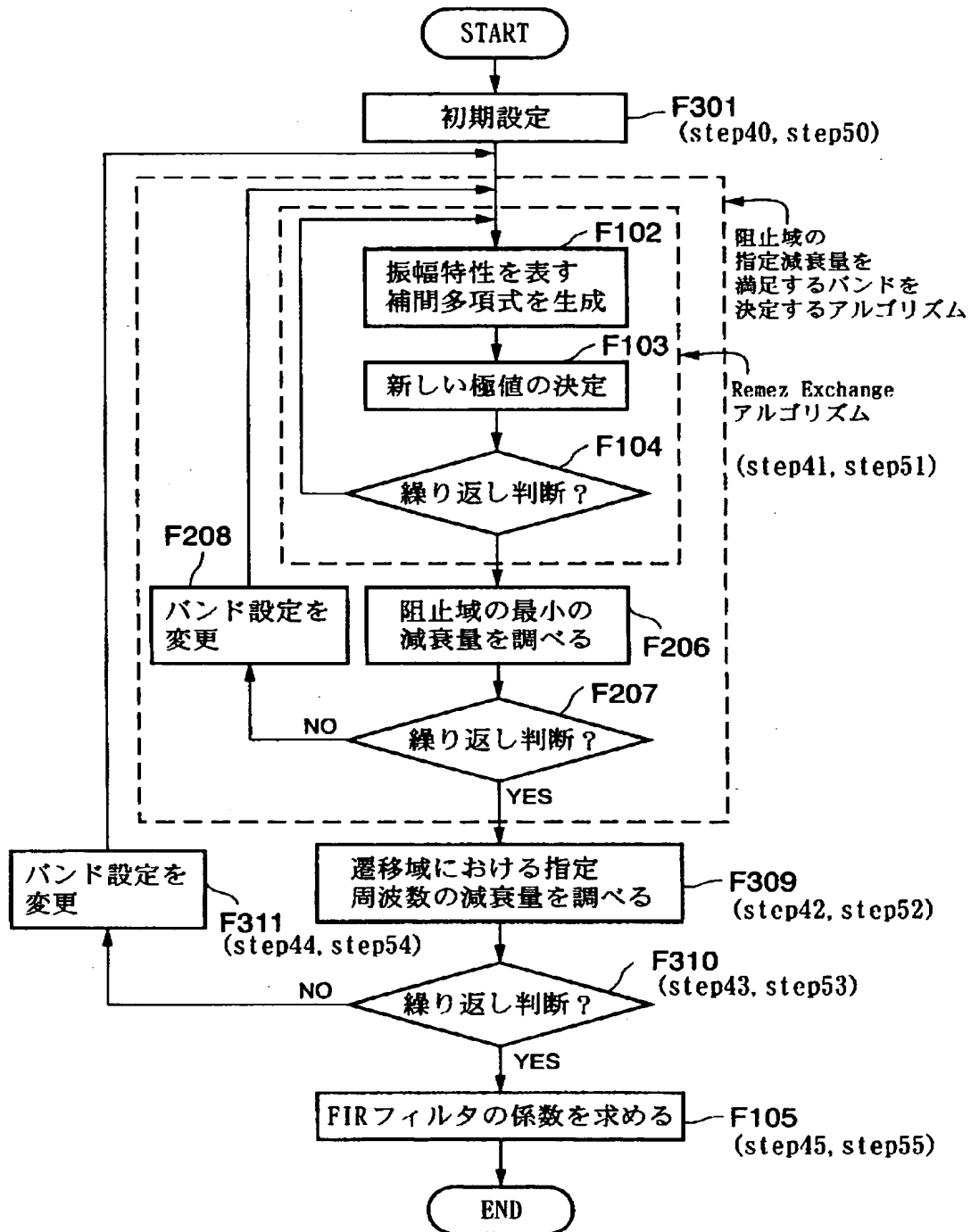
【図 22】



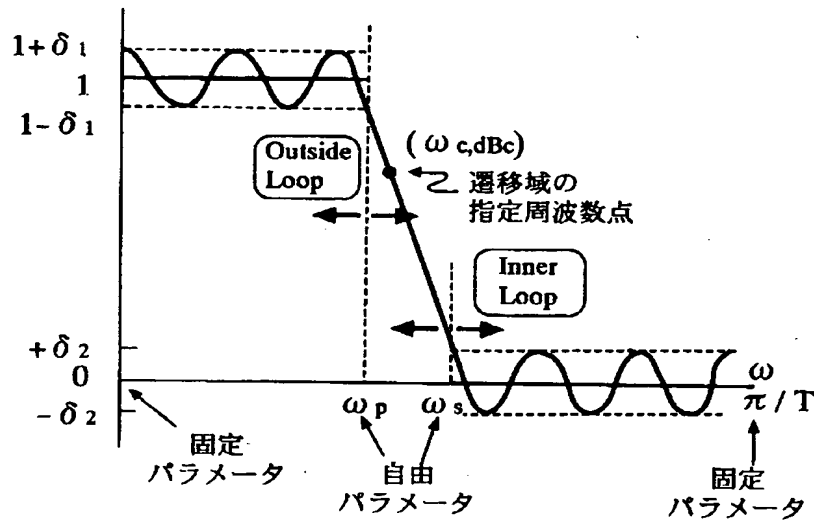
【図 2 3】



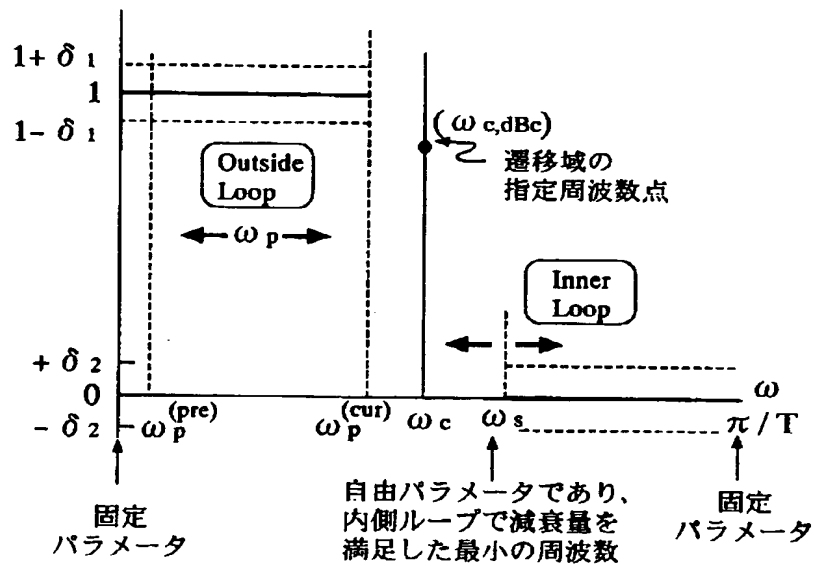
【図 24】



【図 25】

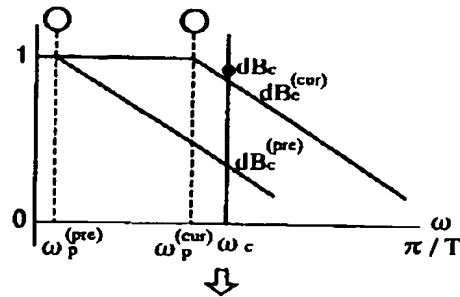


【図 26】



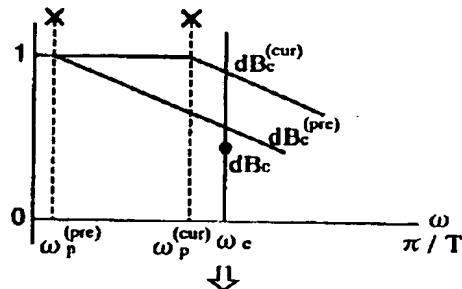
【図 27】

(A) 両方とも満足
→ 終了



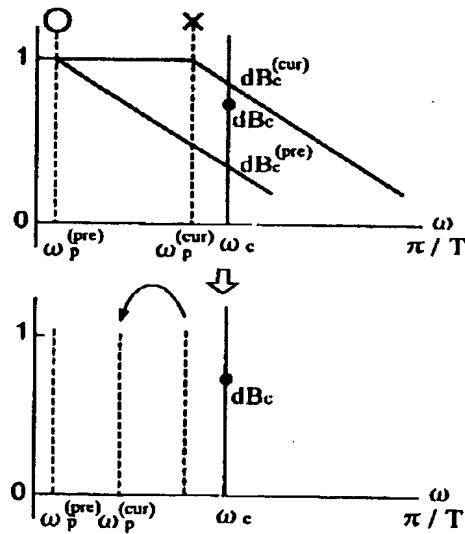
↓
 ω_p の大きい周波数が解である
この場合は $\omega_p^{(cur)}$ が解

(B) 両方とも不満足
→ 解なし → 終了



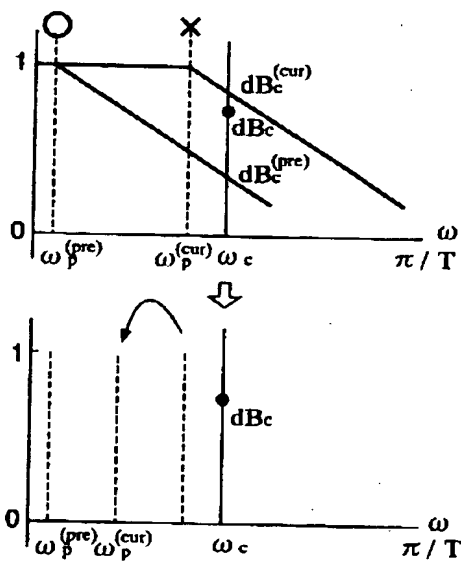
↓
このタップ数には遷移域の点 (ω_c, dB_c) を
通過する解はない

(C) 片方のみ満足
→ 次のステップへ

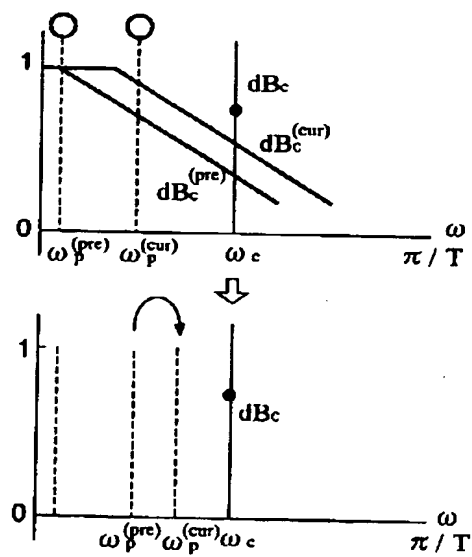


【図 28】

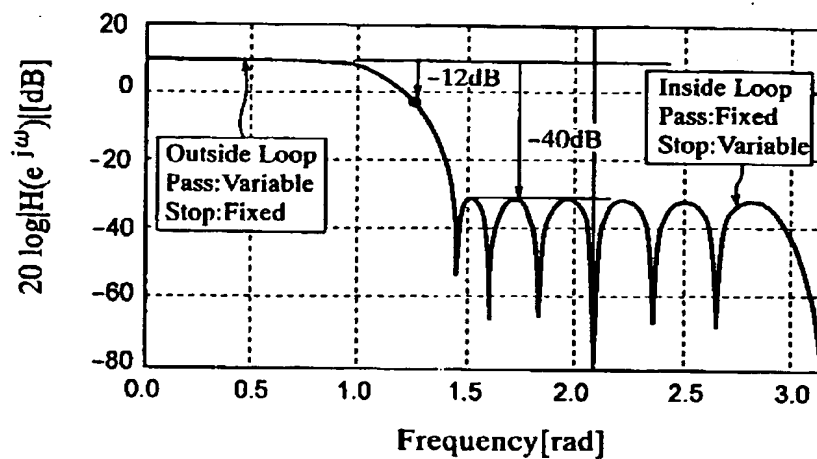
(A) 片方のみ満足
→ 次のステップへ



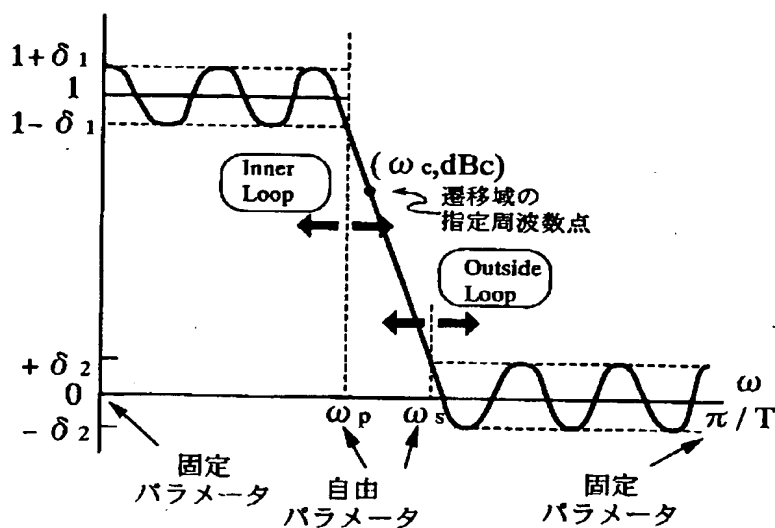
(B) 両方とも満足
→ 次のステップへ



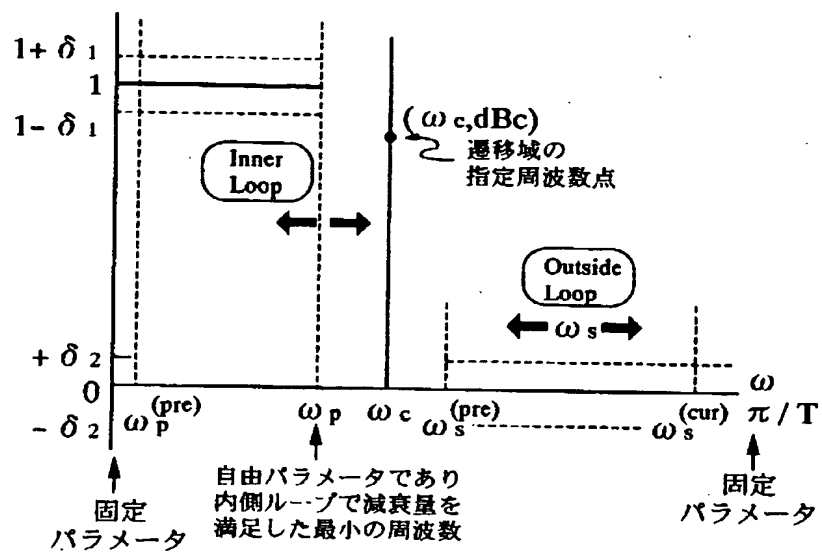
【図 29】



【図 30】

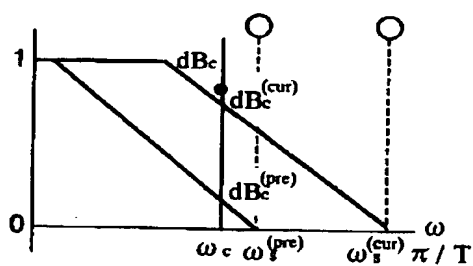


【図 3 1】



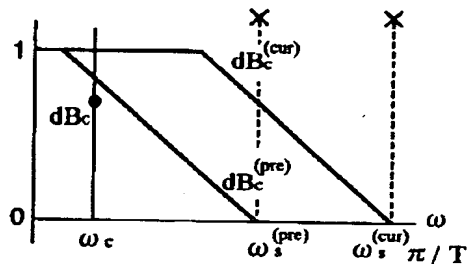
【図 3 2】

(A) 両方とも満足
→ 終了



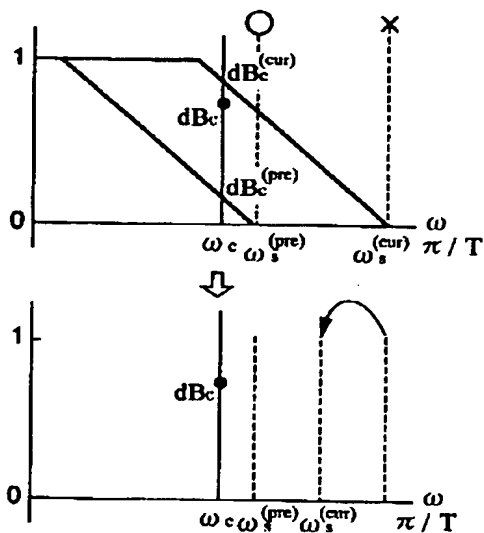
↓
 ω_s の大きい周波数が解である
この場合は $\omega_s^{(cur)}$ が解

(B) 両方とも不満足
→ 解なし → 終了



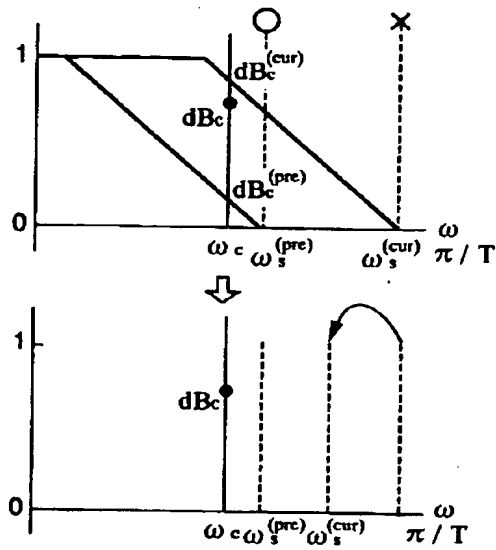
↓
このタップ数には
遷移域の周波数を
通過する解はない

(C) 片方のみ満足
→ 次のステップへ

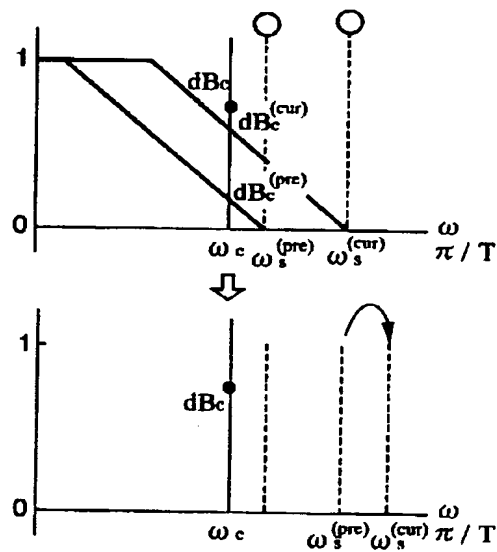


【図 3 3】

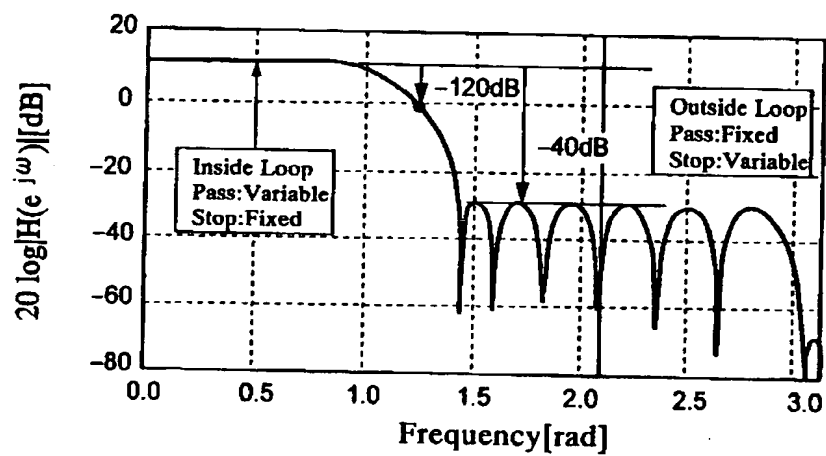
(A) 片方のみ満足
→ 次のステップへ



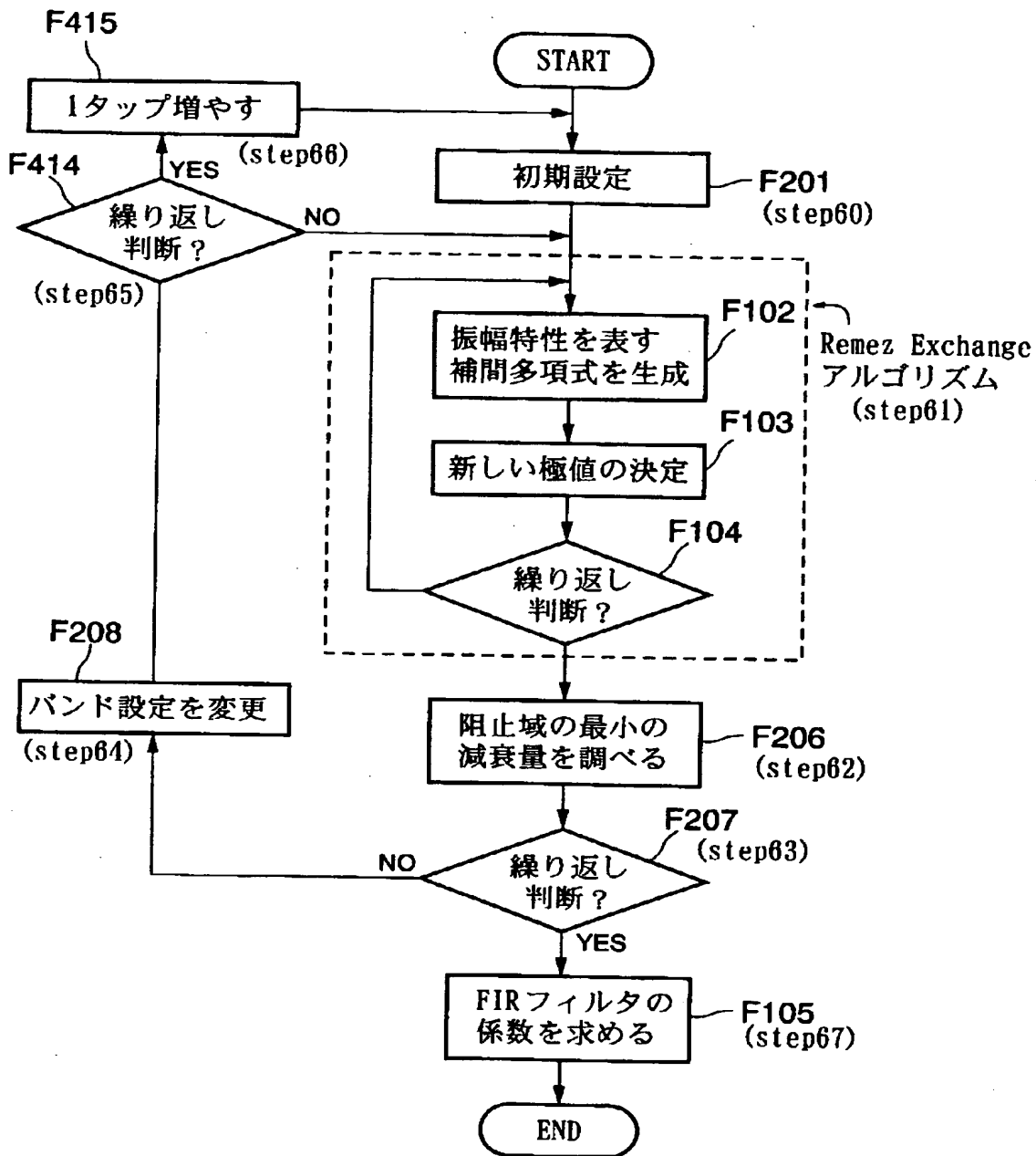
(B) 両方とも満足
→ 次のステップへ



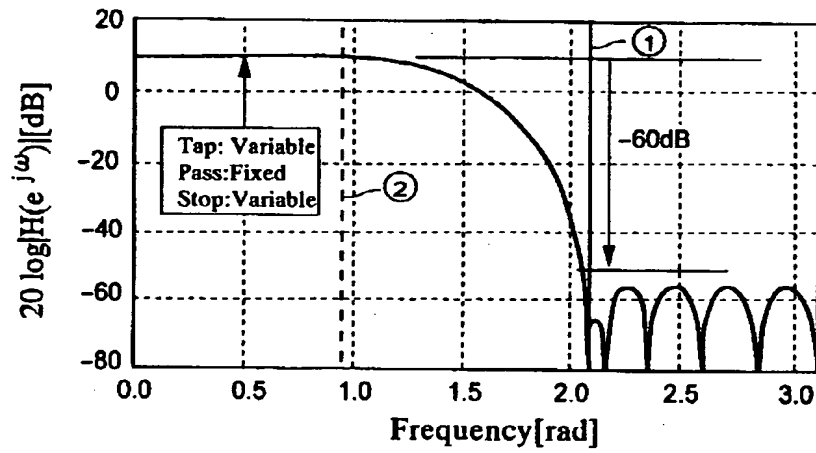
【図 34】



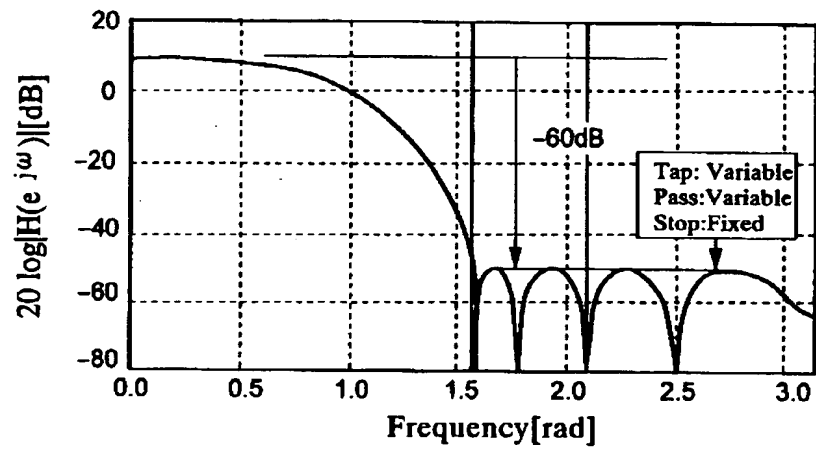
【図 35】



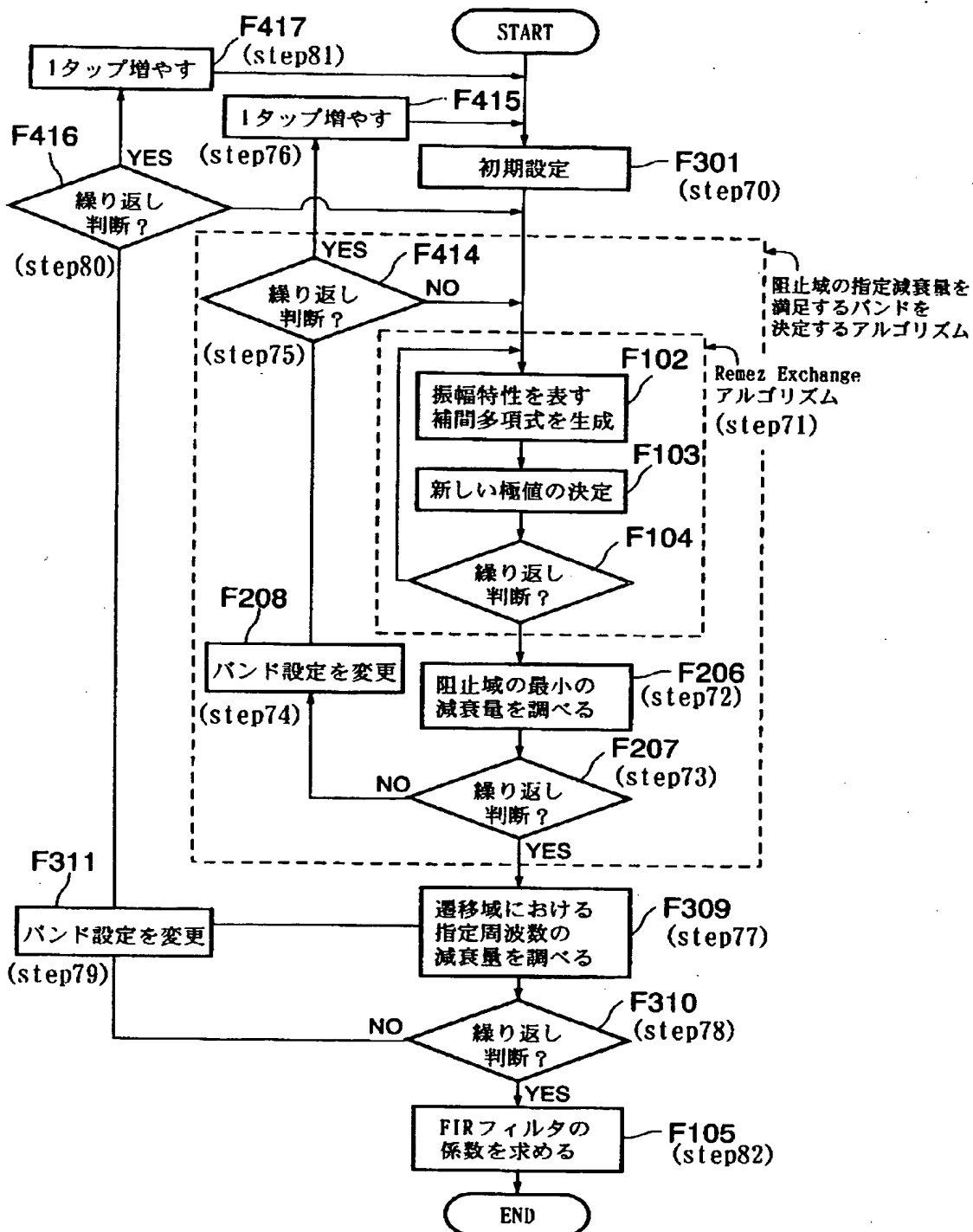
【図 3 6】



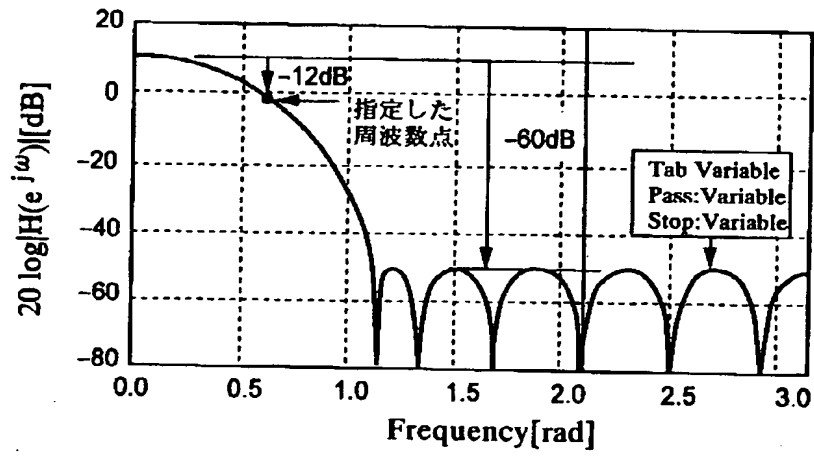
【図 3 7】



【図 38】



【図 39】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 重みつき近似誤差の等リプルの崩れを防止でき、また通過域の利得を略一定値に保持できる F I R フィルタおよびその係数の設定方法を提供する。

【解決手段】 F I R フィルタのフィルタ係数の設定方法であって、F I R フィルタの設定、バンドの設定、プリフィルタの係数の設定、初期極値点の設定を行う初期設定ステップ（F 1 0 1）と、周波数の振幅特性の極値点から振幅特性を補間する補間多項式を生成する第 1 ステップ（F 1 0 2）と、第 1 ステップで得られた補間多項式から求められた振幅特性から新しい極値点を決定する第 2 ステップ（F 1 0 3）と、第 1 ステップおよび第 2 ステップを繰り返し、極値の位置が所望の範囲内に近似されたか否かを判断する第 3 ステップ（F 1 0 4）と、第 3 ステップで近似された振幅特性から上記フィルタ係数を求める第 4 ステップ（F 1 0 5）とを有する。

【選択図】 図 6

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号

[000002185]

1. 変更年月日 1990年 8月30日

[変更理由] 新規登録

住 所 東京都品川区北品川6丁目7番35号

氏 名 ソニー株式会社